

Typ semináře : speciální
Garant semináře : doc. Ing. František Novotný, CSc.
Školitel : doc. Ing. František Novotný, CSc. , Ing. Marcel Horák, PhD.

Osnova semináře :

1. Přehled modulů nabízených pro konstrukci účelových manipulátorů.
2. Vlastnosti translačních pohybových os.
3. Vlastnosti rotačních pohybových os.
4. Charakteristika různých typů uložení.
5. Dimenzování pohonů pohybových os pro speciální i obecné případy zatěžování, software Positioning drives.
6. Konstrukce rámců manipulátorů.
7. Pracovní prostor daného manipulátoru.
8. Manipulátor pro zajištění činnosti v daném pracovním prostoru.
9. Metodický postup při návrhu účelového manipulátoru, software PAA.
10. Koncové efekty manipulátorů (chapadla).

Literatura : příručka v rozsahu cca 60 – 80 stran

Rozsah : 24 výukových hodin

Poznámky : Seminář je určen pro konstruktéry, projektanty, odborné pracovníky výroby a učitele. Jeho cílem je seznámit posluchače s přehledem nabízených modulů, jejich vlastnostmi a způsobem optimalizované konstrukce účelových robotů a manipulátorů s využitím firemního software. Akcent je položen na respektování dynamických sil a tuhosti konstrukce při minimální pracnosti a nákladech. Seminář bude probíhat v prostorách katedry sklářských strojů a robotiky.