



Politechnika Krakowska
im. Tadeusza Kościuszki



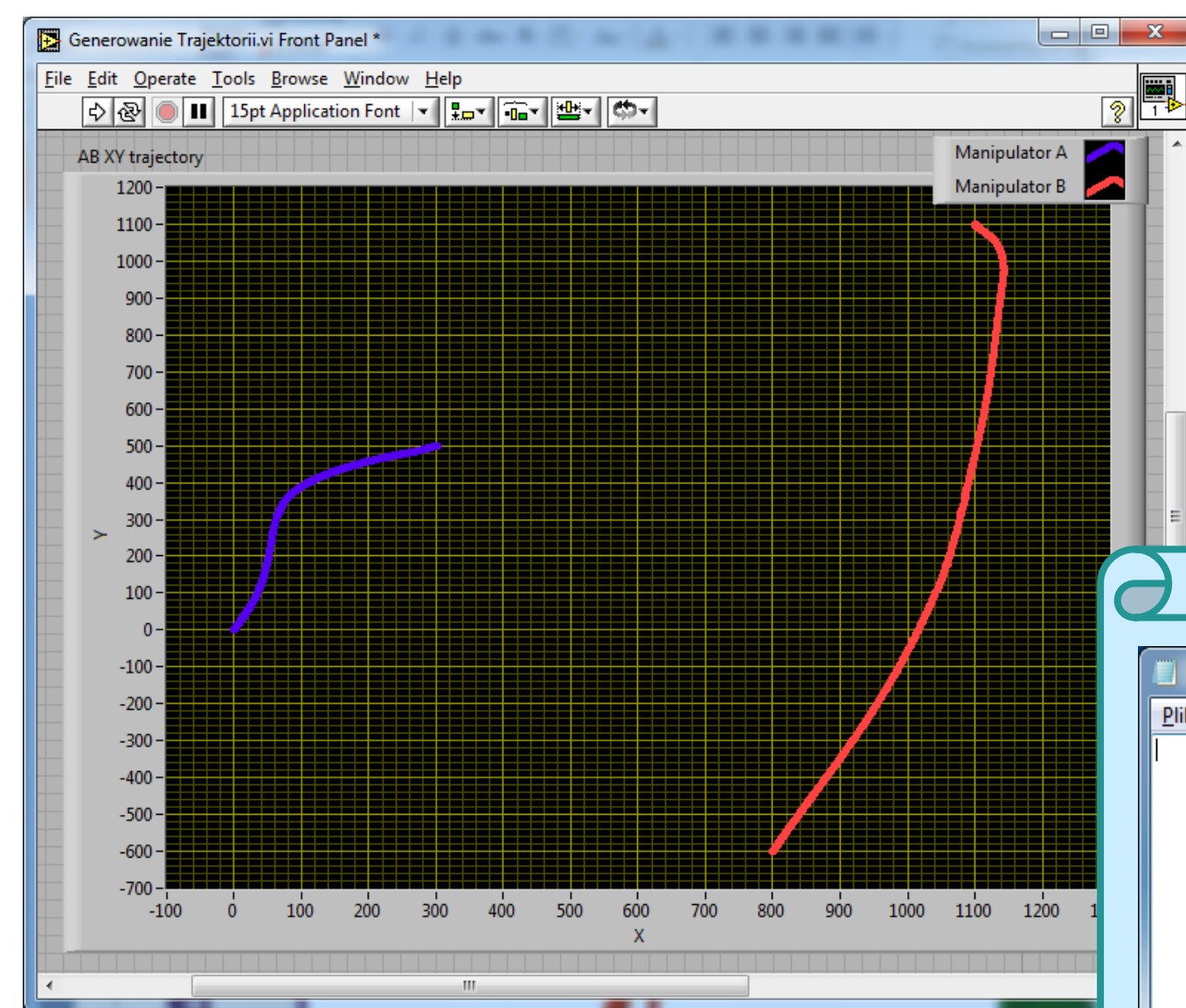
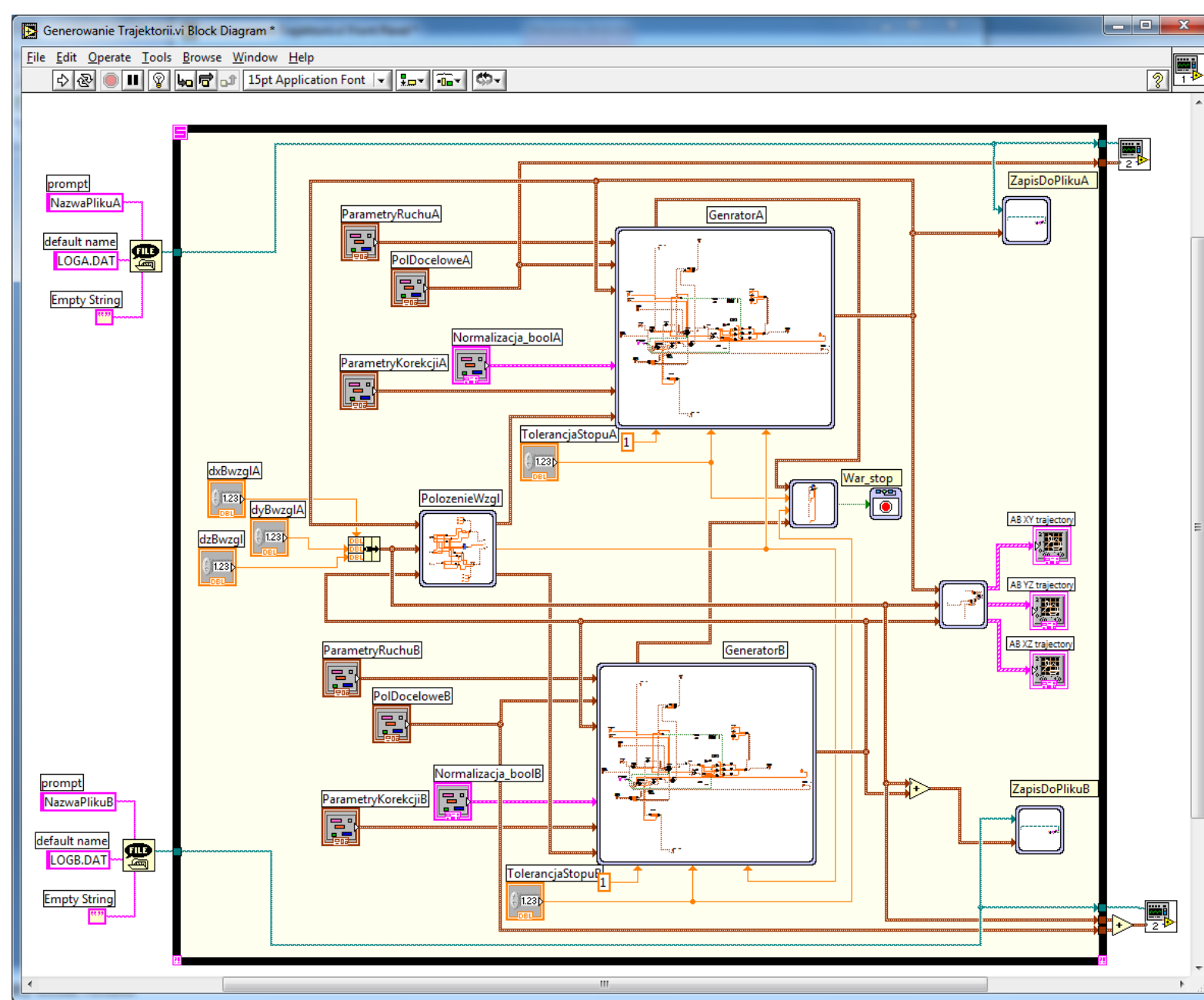
Autorzy: Adam Słota

e-mail: slota@mech.pk.edu.pl

Politechnika Krakowska, Instytut Technologii Maszyn i Automatykacji Produkcji

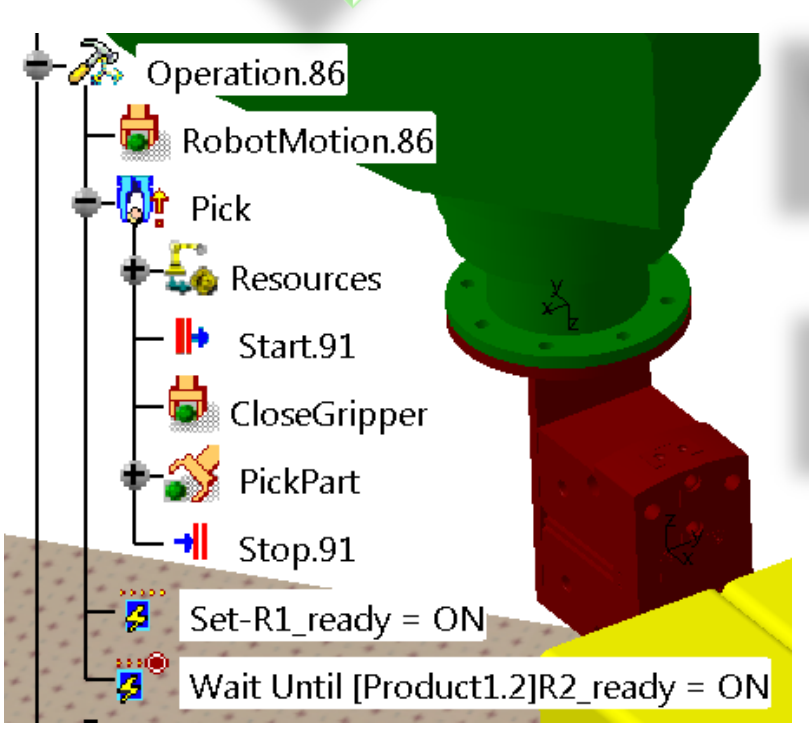
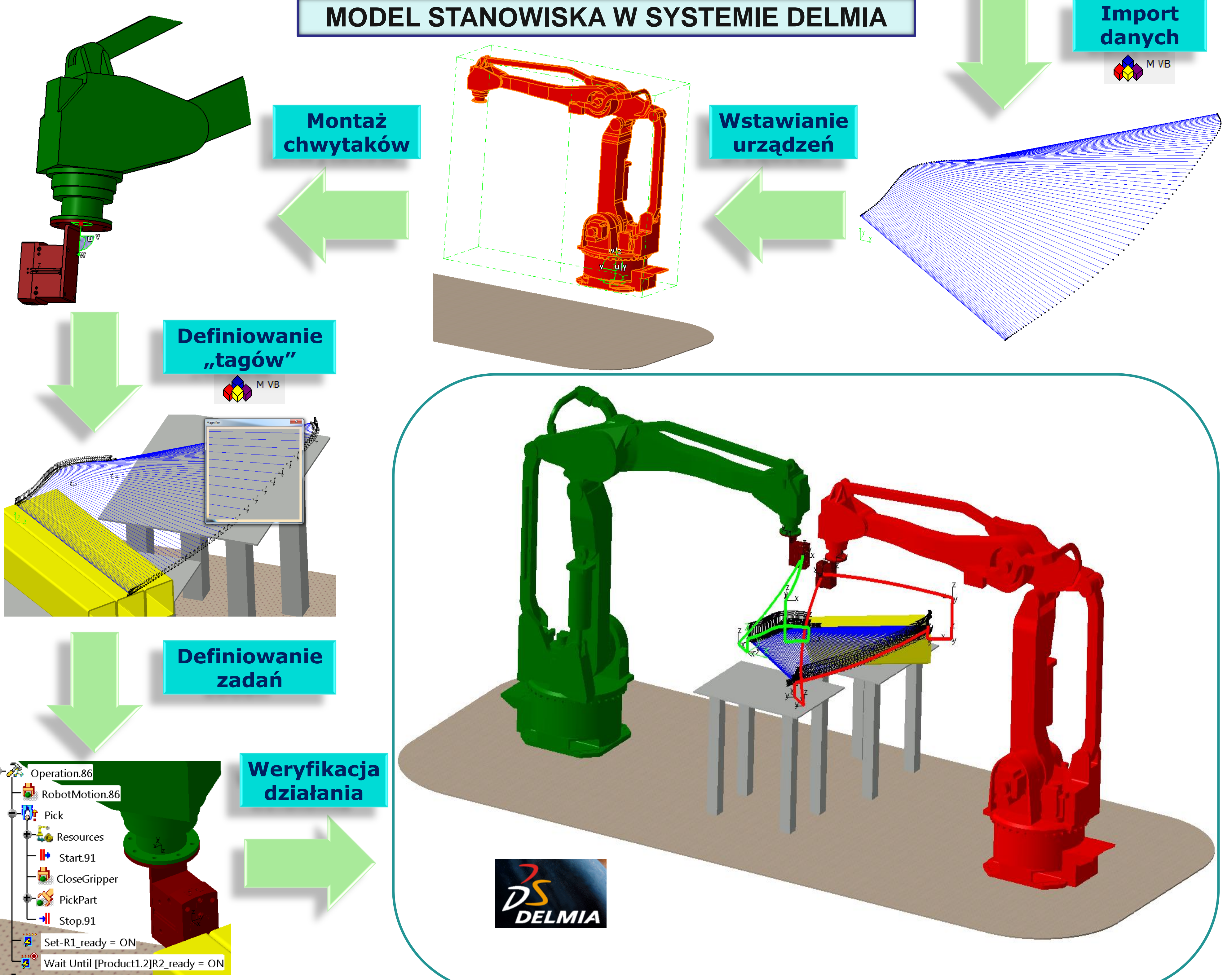
Procedura tworzenia modelu stanowiska w systemie Delmia w celu weryfikacji algorytmu generowania skoordynowanych ruchów robotów

GENEROWANIE SKOORDYNOWANYCH TRAJEKTORII ROBOTÓW



Plik	Edycja	Format	Widok	Pomoc
0,000	0,000	0,000		
0,176	0,468	0,000		
0,701	1,873	0,000		
1,577	4,215	0,000		
2,804	7,493	0,000		
4,383	11,707	0,000		
6,317	16,856	0,000		
8,605	22,939	0,000		
11,252	29,957	0,000		
14,258	37,908	0,000		
17,628	46,790	0,000		
21,077	56,176	0,000		
24,320	65,635	0,000		
27,358	75,163	0,000		

MODEL STANOWISKA W SYSTEMIE DELMIA



Autorzy prac pokazanych na plakatach zaprezentują szerzej swoje dokonania podczas prezentacji na „IX Forum Inżynierskim ProCax”, dnia 20 listopada 2010 r. w hotelu PRESTIGE, ul. 11-ego Listopada 17 w Siewierzu, 25 km od Sosnowca. Więcej na www.procax.org.pl

Powyższy plakat w postaci elektronicznej można pobrać ze strony: www.procax.org.pl lub www.mechanik.media.pl

Najlepsze prace zostaną opublikowane w formie papierowej jako typowe artykuły w miesięczniku **Mechanik** nr 1 i 2/2011

Wszystkich chętnych zapraszamy!