



Autorzy: Marta Góra, Adam Trzmiel

e-mail: mgora@m6.mech.pk.edu.pl, trzmiel.adam@gmail.com

Instytucja: Politechnika Krakowska,

Instytut Technologii Maszyn i Automatykacji Produkcji

Tytuł plakatu: Modelowanie chodu robota sześcionożnego w środowisku CATIA V5 i Embarcadero

CEL: Przygotowanie metod do analizy chodu robota sześcionożnego, które mogą zostać wykorzystane przy projektowaniu maszyn koczających.

W tym celu zamodelowano makietę cyfrową robota koczającego w środowisku CATIA V5 oraz przygotowano autorską aplikację w środowisku Embarcadero umożliwiającą modelowanie chodu robota koczającego, obserwację przemieszczenia poszczególnych kończyn i korpusu za pomocą trójwymiarowego modelu oraz dobór parametrów konstrukcyjnych, przy których chód maszyny spełnia postawione kryteria.

www.procacx.org.pl

Stowarzyszenie „ProCAX”

Autorzy prac zaprezentują szerzej swoje dokonania podczas prezentacji na „Sesji Plakatowej 17 i/lub 18 października 2012r. w Krakowie. Więcej na www.procacx.org.pl

Plakat w postaci elektronicznej można pobrać ze strony: www.procacx.org.pl

Zapraszamy wszystkich zainteresowanych do prezentacji dokonań!

Najlepsze prace zostaną opublikowane jako typowe artykuły w miesięczniku **Mechanik** nr 1, 2 i 3 2013

mechanik