

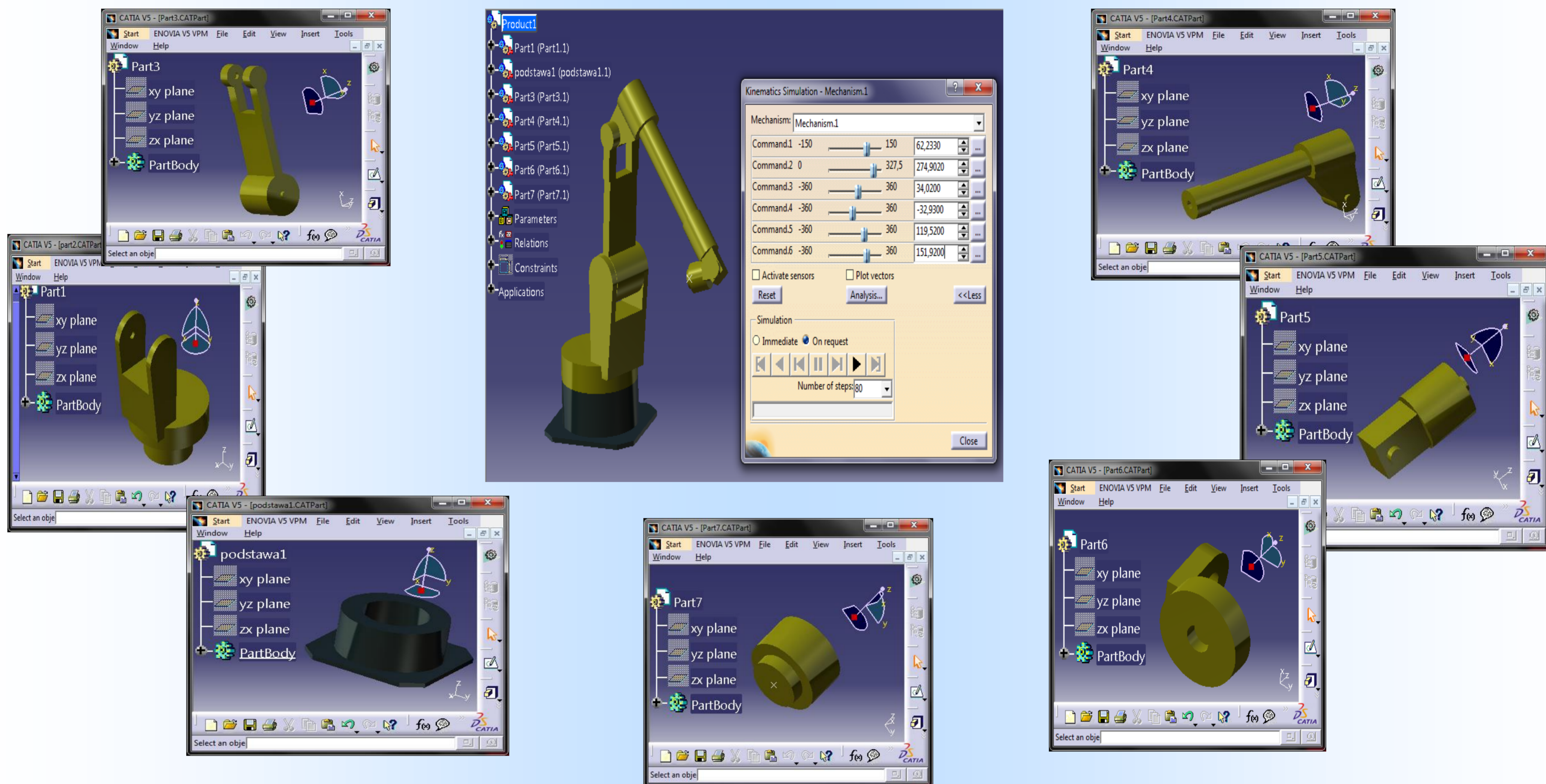


Autorzy: Marta Góra, e-mail: mgora@mech.pk.edu.pl
Łukasz Kocurek, e-mail: kocurek.lukasz@gmail.com
Instytucja: Politechnika Krakowska,
Instytut Technologii Maszyn i Automatykacji Produkcji

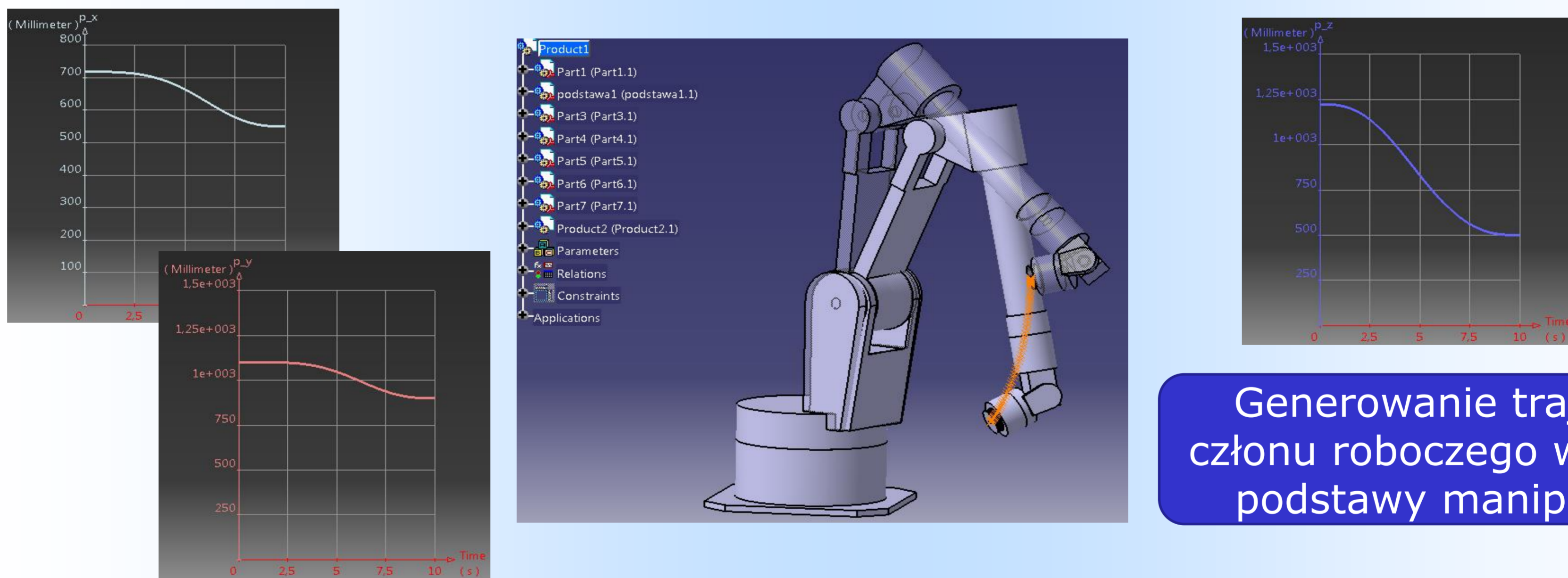


Politechnika Krakowska
im. Tadeusza Kościuszki

Tytuł plakatu: Model manipulatora o strukturze szeregowiej w środowisku CATIA i MATLAB

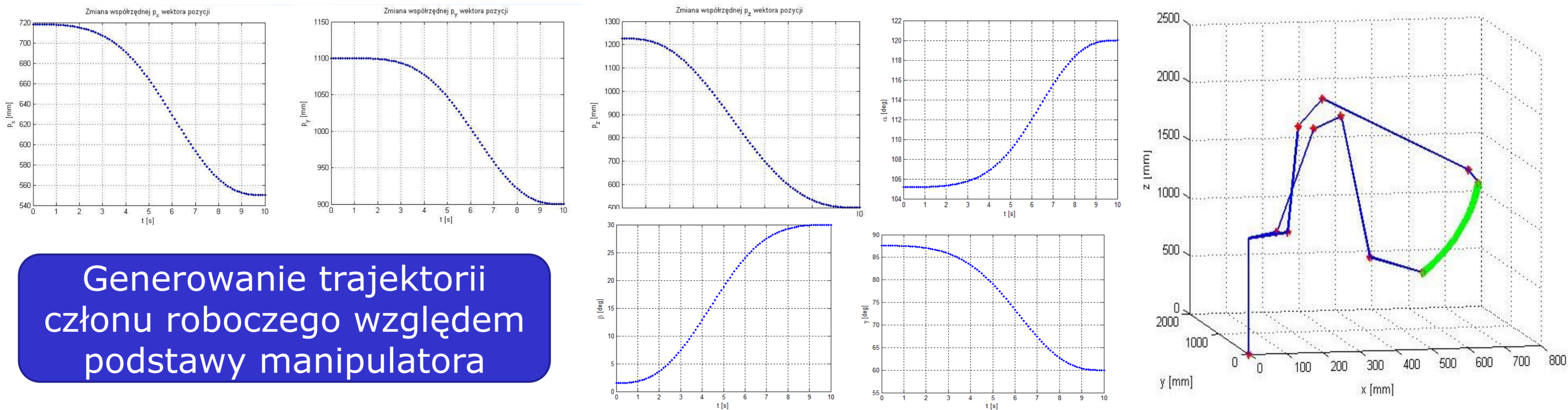


Opracowanie modelu manipulatora w środowisku Catia



Generowanie trajektorii członu roboczego względem podstawy manipulatora

Opracowanie modelu manipulatora w środowisku Matlab



Generowanie trajektorii członu roboczego względem podstawy manipulatora

Autorzy prac zaprezentują szerzej swoje dokonania podczas prezentacji na „Salonie Technologii CAx”, w dniach 16-17.10.2013 r. w Krakowie. Więcej na www.procacx.org.pl
Zapraszamy wszystkich zainteresowanych!

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

Najlepsze prace zostaną opublikowane jako typowe artykuły w miesięczniku **Mechanik** nr 2/2014