



Fakulta strojní VŠB-TU Ostrava

Systém managementu kvality
podle ČSN EN ISO 9001

Evidenční karta projektu

Vyhlašovatel	FRVŠ
Druh projektu	A/a
Název projektu	Laboratoř mechatronických systémů
Externí číslo projektu	617/2007
Interní číslo projektu	FR3547051
Doba řešení projektu	cca 10 měsíců
Hlavní řešitel projektu/ pracoviště	doc. Dr. Ing. Petr Novák/ katedra robototechniky
Spoluřešitelé/ pracoviště	prof.Dr.Ing. Vladimír Mostýn / katedra robototechniky Prof. Ing. Petr Noskievič, CSc. / katedra ATR doc. Ing. Bohuslav Pavlok, CSc. / katedra hydromechaniky a hyd. zař.
Klíčová slova	mechatronika, řízení, laboratoře,
Anotace projektu	<p>Cílem předkládaného projektu je zřízení výukové a experimentální laboratoře mechatroniky pokrývající problematiku strojního inženýrství, moderních pohonů, metod řízení včetně technických prostředků řízení. Vybavení a cíle jednotlivých úloh pro praktickou výuku a experimentální činnost studentů bakalářského, magisterského a doktorského studia jsou zaměřeny na znalosti a jejich provázanost včetně vzájemné komunikace v oblastech:</p> <ul style="list-style-type: none"> • strojního inženýrství, • moderních pohonů, • metod řízení, vizualizace a • technických prostředků řízení, tj. sensoriky, elektroniky a výpočetní techniky.

datum

podpis zpracovatele

Průběžná (závěrečná) zpráva o realizaci projektu*

Rok řešení	2007
Výstupy projektu	<p>Projekt řeší zřízení, případně dovybavení těchto specializovaných laboratorních úloh, respektive pracovišť:</p> <ul style="list-style-type: none"> • sestava rychlostního a polohového víceosého nezávislého řízení s komutátorovými a bezkomutátorovými stejnosměrnými motory, včetně řídicího IPC, • sestava rychlostního a polohového řízení s krokovými motory (rotační a lineární), včetně řídicího IPC • sestava rychlostního a polohového řízení s střídavými motory, včetně řídicího IPC, • pneumatické polohování ve dvou osách s číslicovým řízením (dovybavení existujících pracovišť - viz kapitola "Současný stav řešeného problému"), • hydraulický dvouosý pohon s proměnnou zátěží - dovybavení číslicovým dvouosým řízením, • simulace a řízení - napojení ŘS s vybranou simulovanou soustavou na reálnou soustavu (pohon), včetně řídicího IPC, • vlastní ovládání a diagnostika mechatronického systému - dálkové řízení (správa) prostřednictvím internetu, vizualizace řízeného objektu (pohonu), diagnostika a vyhodnocení odezev pohonu.
Publikace v souvislosti s projektem	charakter projektu nepředpokládal publikační výstupy
Informační zdroje	

* Nehodící se škrtněte

14.1.2008

doc.Dr.Ing.Petr Novák