



Fakulta strojní VŠB-TU Ostrava

Systém managementu jakosti
podle ČSN EN ISO 9001

Evidenční karta projektu

Vyhlašovatel	VŠB-TU Ostrava
Druh projektu	Interní grant
Název projektu	Modelování pohybu mobilních robotů v terénu
Externí číslo projektu	
Interní číslo projektu	
Doba řešení projektu	
Hlavní řešitel projektu/ pracoviště	Ing. Martin Turoň / Katedra robototechniky 354
Spoluřešitelé/ pracoviště	- / Katedra robototechniky 354
Klíčová slova	Servisní robot, Pro/Engineer, MSC.Adams, simulace pohybu, matematický model
Anotace projektu	Úvodem jsou vytvořeny modely servisních robotů pro simulaci jejich pohybu v terénu. Jsou vymodelovány základní typy podvozků servisních robotů (kolový, pásový, ...) a modely prostředí ve kterých se budou pohybovat (schodiště, prohlubně, prahy, ...) tak, aby jednoduchou modifikací parametrů (rozměry překážek, nosnost robotu, tření v místě kontaktu, ...) bylo možno simulovat pohyb daných servisních robotů. Tyto modely jsou dále popsány matematickými modely pro jejich řízení s podporou programů ProEngineer a Msc Adams.

datum: 20.11.2005

podpis zpracovatele

Průběžná (závěrečná) zpráva o realizaci projektu*

Rok řešení	2005
Výstupy projektu	Návody a pomůcky pro počítačové řešení pohybu modelů servisních robotů, publikační činnost a realizace výchozí části doktorské práce.
Publikace v souvislosti s projektem	TUROŇ, M. – MOSTÝN, V. – KÁRNÍK, L. <i>Data transfer between PRO/ENGINEER and MSC/ADAMS</i> . In <i>Mezinárodní vědecká konference</i> . Ostrava: FS VŠB-TU, 2005, s. XX-XX, ISBN XX-XX-XX-XX.
Informační zdroje	http://www.ptc.com/ ; http://www.mssoftware.com/

* Nehodící se škrtněte

Datum: 20.11.2005

podpis zpracovatele