

TÉMY DIPLOMOVÝCH PRÁC

1. Návrh kĺbového robota a jeho kinematická analýza

Návrh 6 – osového kĺbového robota na báze pohonov DriveBOT na zadané parametre. Kinematická analýza navrhutej štruktúry robota, simulácia modelu robota (poloha, rýchlosť, zrýchlenie, výkony v kĺboch). Doporučenia a usmernenia pre navrhovanie kĺbových robotov.

<i>Osnova práce</i>	1.0 Úvod
	2.0 Základ teórie kinematickej štruktúry RRR robota
	3.0 Návrh kĺbového robota
	4.0 Analýza kinematického reťazca kĺbového robota
	5.0 Simulácia kinematickej štruktúry kĺbového robota
	6.0 Záver

2. Analýza parametrov elektrického aktuátora pre mechatronické aplikácie

Analýza výkonových a prevádzkových parametrov elektrického rotačného aktuátora rady DriveBOT pre mechatronické aplikácie. Parametrická analýza určeného typu aktuátora DriveBOT, podľa požiadaviek aplikácie v mechatronickom systéme. Určenie zostavy testovaných parametrov aktuátora a metodika ich experimentálneho overenia. Experimentálne skúšky aktuátora v rozsahu stanovených parametrov a metodiky. Vyhodnotenie experimentu, doporučenia pre aplikačné nasadzovanie aktuátora.

<i>Osnova práce</i>	1.0 Úvod
	2.0 Základ teórie aktuátorov pre mechatronickú aplikáciu
	3.0 Popis a analýza parametrov aktuátora
	4.0 Metodika experimentálnych skúšok
	5.0 Experimentálne skúšky a ich vyhodnotenie
	6.0 Záver

Kontakt :

Pre podrobnosti k uvedeným témam diplomových prác a ich riešeniu kontaktujte nižšie uvedeného pracovníka spoločnosti SPINBOTICS s.r.o., ktorý Vám poskytne všetky potrebné informácie a odpovie na všetky otázky týkajúce sa uvedených tém diplomových prác.

Kontakt	prof. Ing. Juraj Smrček, PhD.
E-mail	smrcek@spinbotics.com
Tel.	+ 421 904 668 190

	SPINBOTICS s.r.o
Sídlo kancelárie	Južná trieda 80, 040 01 Košice - Juh
Telefón	+ 421 948 938 186
Email	info@spinbotics.com
Web	www.spinbotics.com