

Sterowanie napędów maszyn i robotów

Projekt 2

dr inż. Jakub Możaryn

Instytut Automatyki i Robotyki (IAiR), Politechnika Warszawska

Warszawa, 2015

Dla układu, o postaci i parametrach jak w projekcie nr 1, należy:

- zaproponować rozwiązanie wykrycia detalu przemieszczającego się na taśmie (stole) i przesunięcia go o zadaną wartość (pozycjonowanie).
- na podstawie przeprowadzonej analizy zachowań statycznych i dynamicznych dla mechanizmu, przeprowadzonych w projekcie nr 1, dobrać właściwy silnik elektryczny - serwonapęd,
- dobrać układ sterujący pracą mechanizmu, dodatkową przekładnię mechaniczną (o ile to konieczne) oraz odpowiednie czujniki zapewniające realizację postawionego zadania.

Wszystkie dobrane elementy powinny mieć swoje karty katalogowe i być dostępne na rynku europejskim.

Termin oddania projektu 2: 22.04