

Název a adresa školy:	Střední škola průmyslová a umělecká, Opava, příspěvková organizace, Praskova 399/8, Opava, 746 01
Název operačního programu:	OP Vzdělávání pro konkurenceschopnost, oblast podpory 1.5
Registrační číslo projektu:	CZ.1.07/1.5.00/34.0129
Název projektu:	SŠPU Opava – učebna IT
Typ šablony klíčové aktivity:	III/2 Inovace a zkvalitnění výuky prostřednictvím ICT (20 vzdělávacích materiálů)
Název sady vzdělávacích materiálů:	ICT IIIb
Popis sady vzdělávacích materiálů:	Autodesk Inventor 2012, 3. ročník
Sada číslo:	A-01
Pořadové číslo vzdělávacího materiálu:	19
Označení vzdělávacího materiálu: (pro záznam v třídní knize)	VY_32_INOVACE_A-01-19
Název vzdělávacího materiálu:	Prezentace
Zhotoveno ve školním roce:	2011/2012
Jméno zhotovitele:	Ing. Karel Procházka

Prezentace



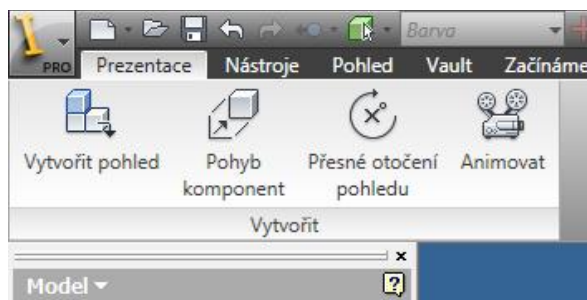
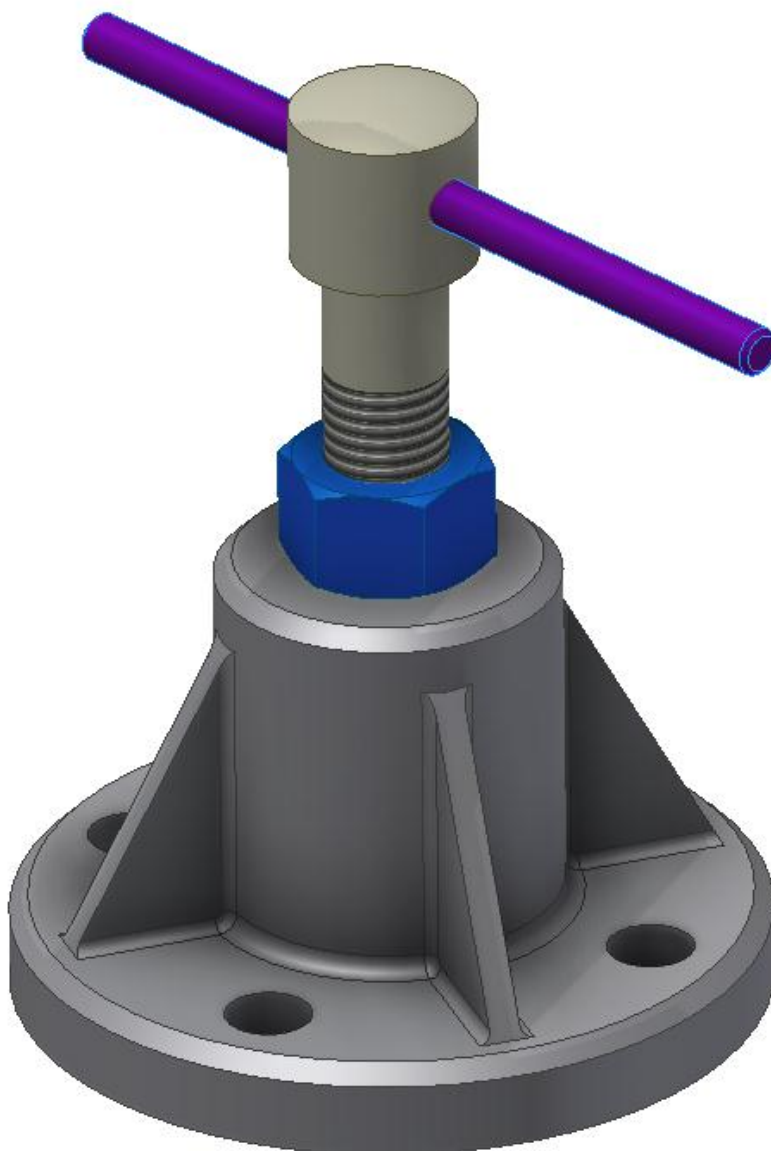
Předvést možnosti modulu prezentace.

Prezentace slouží k vytvoření obrázku sestavy, který bychom nazvali montážní postup. Jednotlivými součástmi lze libovolně pohybovat. **Vazby tedy při prezentaci neplatí**, nejedná se o kinematický řešič (mechanismus). Jednotlivé pohyby lze i animovat. Pokud chci provádět některé pohyby současně, musím je spojit do skupiny.

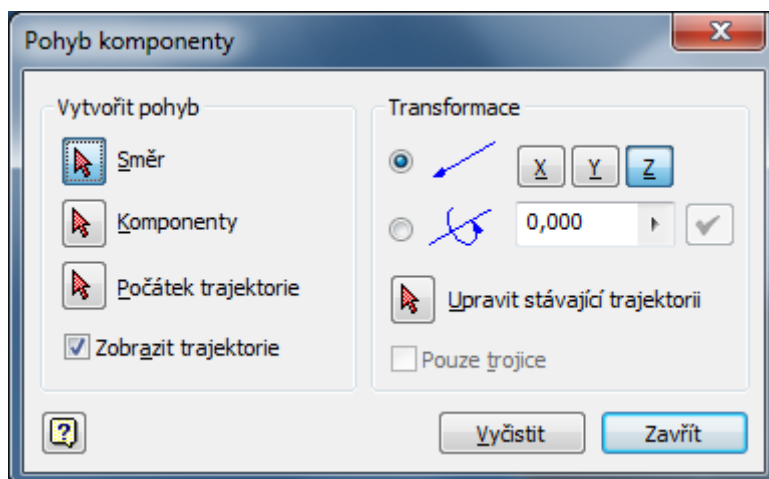
Řešený příklad:

Zkusíme, co umí modul prezentace na stahováku z minulé hodiny.

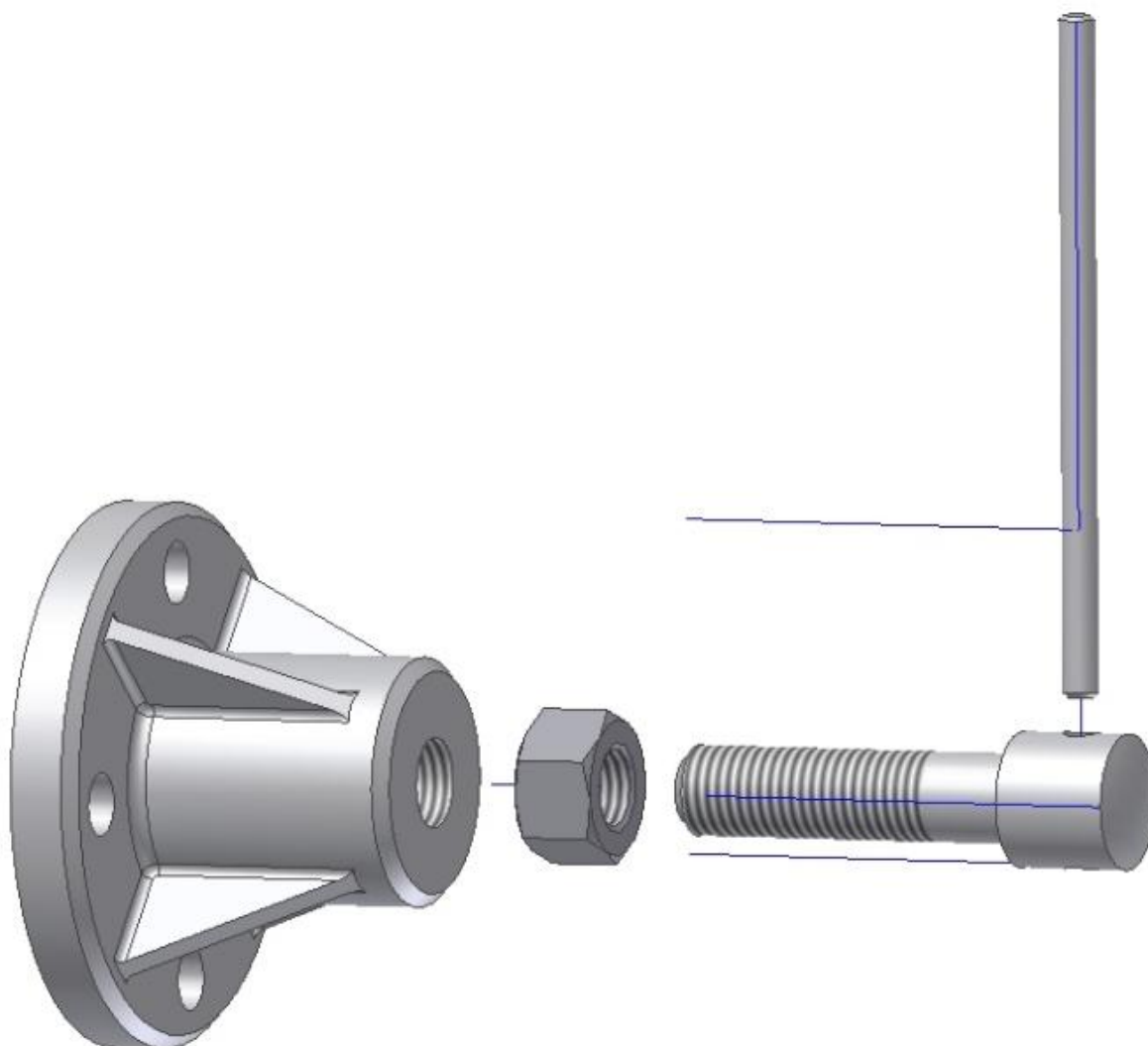
Příkazem vytvořit pohled načteme potřebnou sestavu.



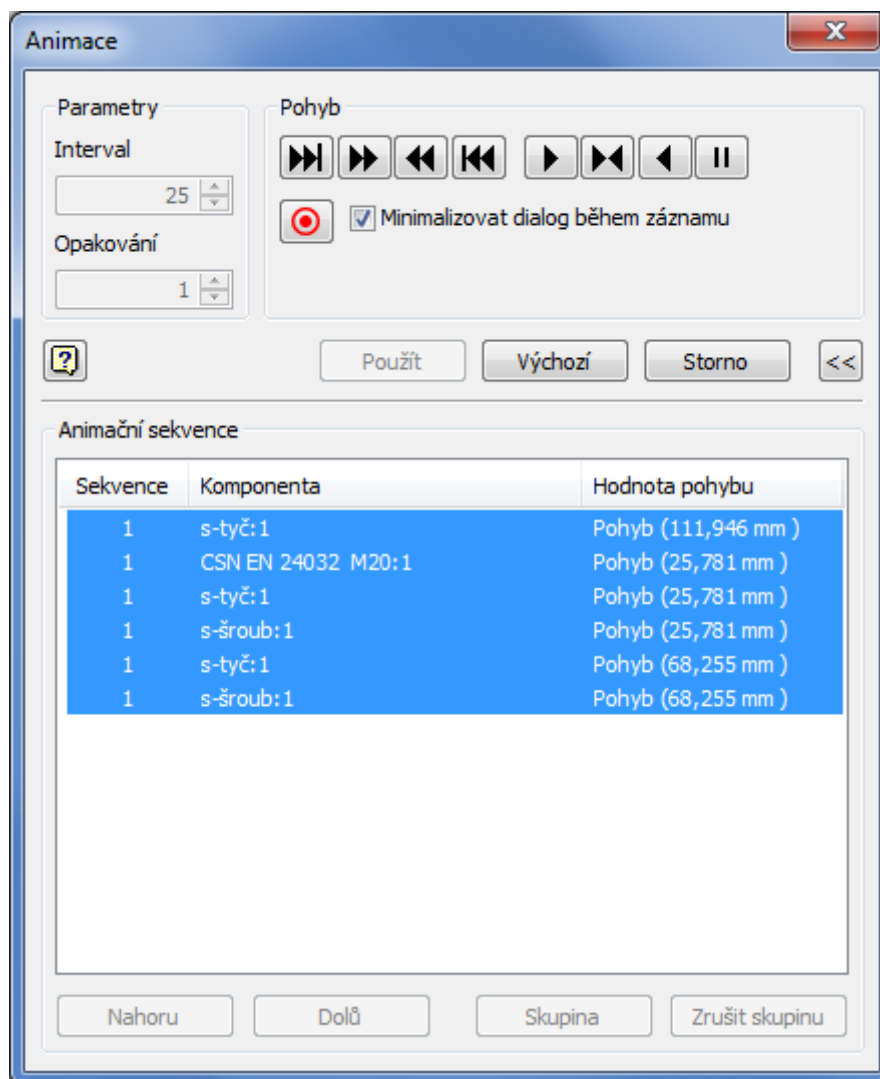
Příkazem pohyb komponent zadáváme jednotlivé pohyby bez ohledu na vazby sestavy. Lze tedy hýbat se vším (6° volnosti). Nejprve určíme směr pohybu výběrem z nabízených souřadných systémů. Poté vybereme komponenty, které se mají pohybovat, zadáme počátek trajektorie a tažením myši provedeme pohyb. Pak pokračujeme dalším pohybem.



Po několika zadaných pohybech dostaneme například takovýto obrázek:



Příkazem animace dovedeme prezentaci rozhýbat, případně ji uložit do *.avi souboru na disk. Pokud chci provádět některé pohyby současně, musím je v animaci spojit do skupiny.



Shrnutí:

Modul prezentace (soubory *.ipn) umí pouze to, co je uvedeno výše, není to tedy řešič kinematiky mechanismů.