

Dynamika układów wieloczłonowych II

NK492

Harmonogram zajęć laboratoryjnych

(2021 Z)

Data	Tematyka zajęć	
12.10	Część I. Modelowanie złożonych mechanizmów przestrzennych	<ul style="list-style-type: none">Wprowadzenie do modelowania kinematyki i dynamiki układów wieloczłonowych. Sformułowanie zagadnienia i przygotowanie do parametryzacji modelu
26.10		<ul style="list-style-type: none">Budowa i badania symulacyjne modelu platformy Stewarta
9.11	Część II. Modelowanie urządzenia mechanicznego wraz z układem sterowania	<ul style="list-style-type: none">Wprowadzenie do kosymulacji. matematyczny opis elementów modeluModelowanie manipulatora, przygotowanie komunikacji ADAMS – MATLAB
16.11		<ul style="list-style-type: none">Uruchomienie kosymulacji, modelowanie układów w programie MATLAB/Simulink.
23.11		<ul style="list-style-type: none">Programowanie w pakiecie MATLAB, modelowanie generatora trajektoriiBadania symulacyjne we współpracujących programach ADAMS i MATLAB
30.11		<ul style="list-style-type: none">Wprowadzenie do współpracy programów ADAMS - ANSYS, modelowanie członów podatnych
7.12	Część III. Modelowanie mechanizmu z członami podatnymi	<ul style="list-style-type: none">Analiza modalna, analiza dynamiczna, badanie naprężeń
14.12		<ul style="list-style-type: none">Modelowanie manipulatora sferycznego w programie ADAMS - część 1
4.1		<ul style="list-style-type: none">Modelowanie manipulatora sferycznego w programie ADAMS - część 2
11.1	Część IV. Opracowanie modelu symulacyjnego urządzenia technicznego	<ul style="list-style-type: none">Praca samodzielna pod nadzorem prowadzącego
18.1		
25.1	ZALICZANIE	