

Dynamika układów wieloczłonowych II

Harmonogram zajęć laboratoryjnych

Sala 228 - środa godz. 8.30

Data	Tematyka zajęć	
8.10	Część I. Modelowanie złożonych mechanizmów przestrzennych	Wprowadzenie do modelowania kinematyki i dynamiki układów wieloczłonowych. Sformułowanie zagadnienia i przygotowanie do parametryzacji modelu
15.10		Budowa i badania symulacyjne modelu platformy Stewarta
22.10	Część II. Modelowanie urządzenia mechanicznego wraz z układem sterowania	- Wprowadzenie do kosymulacji. matematyczny opis elementów modelu - Modelowanie manipulatora, przygotowanie komunikacji ADAMS – MATLAB
29.10		Uruchomienie kosymulacji, modelowanie układów w programie MATLAB/Simulink.
5.11		Programowanie w pakiecie MATLAB, modelowanie generatora trajektorii
19.11		Badania symulacyjne we współpracujących programach ADAMS i MATLAB
26.11	Część III. Modelowanie mechanizmu z członami podatnymi	Wprowadzenie do współpracy programów ADAMS - ANSYS, modelowanie członów podatnych
3.12		Analiza modalna, analiza dynamiczna, badanie naprężeń
10.12		Modelowanie manipulatora sferycznego w programie ADAMS - część 1
17.12		Modelowanie manipulatora sferycznego w programie ADAMS - część 2
	Część IV. Opracowanie modelu symulacyjnego urządzenia technicznego	Praca samodzielna pod nadzorem prowadzącego
28.1	OSTATECZNE ZALICZANIE PROJEKTU	