

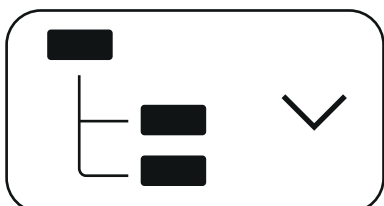
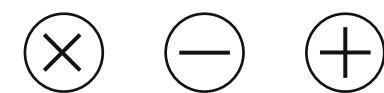


Stopa kolaborativního robota v NTK



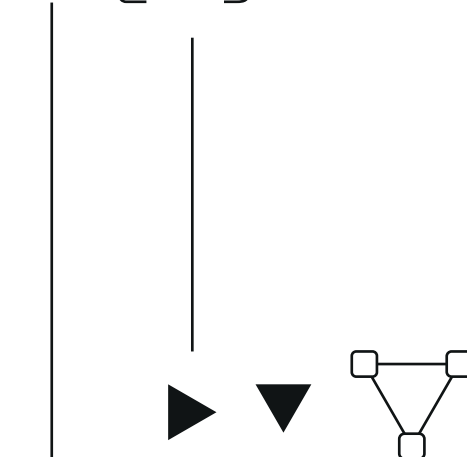
Kontaktní osoba
Mgr. Vojtěch Novák

E-mail
robotika@techlib.cz



Stopa kolaborativního robota v NTK

IEEE 802.11



Workshop Stopa kolaborativního robota v NTK je zaměřen na střední a vysoké školy, přičemž jeho cílem je vytvořit sádrový odlitek kachličky, jejíž povrch bude navržen ve vizuálním skriptovacím prostředí softwaru Rhinoceros – Grasshopper. Workshop tak volně navazuje na úvodní kurz Práce s robotickým ramenem UR3e (aniž by však nutně předpokládal jeho předchozí absolvování).

Program:

- Seznámení s robotem a úvod do problematiky jeho ovládání.
- Vysvětlení rozdílu mezi mass production a mass customization.
- Představení koncového efektoru gripper a jeho nástrojů pro vytváření formy.
- Vytvoření vlastního vzoru v modelíně pomocí manuálního ovládání robota.
- Odlití kachličky.
- Vysvětlení významu simulace pohybu ramene v počítači před odesláním dat do robota (každý účastník si bude moci vymyslet vlastní trajektorii).
- Úvod do tvorby povrchu kachličky pomocí tzv. attractorů.
- Finální program s tvorbou forem a odlévání kachliček.



Průběh workshopu:

- Délka trvání: 4 hodiny (s přestávkami).
- Počet účastníků: max. 15
- Termín konání: všední dny – v dopoledních nebo odpoledních hodinách (dle dohody).
- Cena: Tento workshop není nijak zpoplatněn.