

Robotická ruka



Apollo ID: 25866
Datum: 10.2.2012
Typ projektu: G - funkční vzorek
Autoři: Ing. David Paloušek, Ph.D., Ing. Petr Krejčí, Ph.D., Ing. M. LUX

Technický popis:

Jedná se o robotickou ruku vyrobenou metodou Rapid prototyping s ovládanými dvěma prsty s možností zástavby snímačů kontaktní síly do koncových částí. K pohybu jsou využity lineární elektromechanické aktuátory.

Základní technické parametry

Provedení: ABS plast

Pohon: lineární

Počet prstů: 5

Ručně polohovatelné: 3

Způsob realizace

Vývoj skeneru byl započat ve 3. kvartálu roku 2012 a dokončen ve 4. kvartálu 2012. Konstrukce byla vyrobena na

Ústavu konstruování FSI VUT v Brně

Výsledky zkoušek, použití

Funkční vzorek byl na základě ověření vlastností konstrukce vyroben a je využíván na pracovišti řešitele:

laboratoř č. A4/516, Ústav konstruování, Fakulta strojního inženýrství, Vysoké učení technické v Brně, Technická 2896/2, 616 69 Brno.

Vazba na projekt

14786-Simulační modelování mechatronických soustav, 18707 - NETME Centre - Nové technologie pro strojírenství, 21423-Aplikace digitálních technologií pro návrh, výrobu a hodnocení zakázkových ortotických a protetických pomůcek

Umístění

místnost A4/516

ÚSTAV KONSTRUOVÁNÍ

Fakulta strojního inženýrství

Vysoké učení technické v Brně

Technická 2896/2

616 69 BRNO

Kontaktní osoba

Ing. David Paloušek, Ph.D.

Fotografická dokumentace



Prohlašuji, že popsaný výsledek naplňuje definici uvedenou v Příloze č. 2 Metodiky hodnocení výsledků výzkumu, experimentálního vývoje a inovací pro rok 2012, a že jsem si vědom důsledků plynoucích z porušení § 14 zákona č. 130/2002 Sb. (ve znění platném od 1. července 2009). Prohlašuji rovněž, že na požádání předložím technickou dokumentaci výsledku.
