

**PRZEMYSŁOWY INSTYTUT AUTOMATYKI I POMIARÓW**  
**PIAP**  
**Al. Jerozolimskie 202 02-222 Warszawa Telefon 23-70-81**

OSRODEK MECHATRONIKI

**Główny wykonawca**

mgr inż. Maciej Oleksiuk

**Wykonawcy**

prof. T. Sołtyk, mgr inż. Z. Rudnicki, mgr inż. M. Pachuta.

**Konsultant**

**Nr zlecenia**

1504C

Opracowanie i uruchomienie produkcji  
Uniwersalnego robota sześcioposiowego  
o udźwigu 120/150 kg dużym obszarze  
pracy i dużych prędkościach.

Etap 7a. Opracowanie koncepcji dwu wersji  
robota z napędami Boscha.

-wersji 120/150 B

**Zleceniodawca**

KBN

-wersji superszybkiej 120 BS

**Pracę rozpoczęto dnia**

sierpień 94

**zakończono dnia**

listopad 94

Kierownik OS - Mechatroniki

mgr inż. Maciej Oleksiuk

Z-ca Dyrektora

d/s Badań Rozwojowych

**Praca zawiera:**

stron 14

rysunków 4

fotografii -

tabel 5

tablic -

załączników 2

**Rozdzielnik - ilość egz:**

Egz. 1 OIN

Egz. 2 OME

Egz. 3 OAR

Egz. 4 ZSS

Egz. 5

Egz. 6

**Nr rejestr.**

7152



**Analiza deskryptorowa**

robot+napędy

**Analiza dokumentacyjna**

Sprawozdanie zawiera wymagania stawiane robotowi przemysłowemu o dużym udźwigu oraz kryteria doboru napędu.

Na przykładach przedstawiono wpływ poszczególnych parametrów na właściwości dynamiczne robota.

Zaprezentowano przykłady i warunki optymalnego doboru przekładni.

**Tytuły poprzednich sprawozdań**