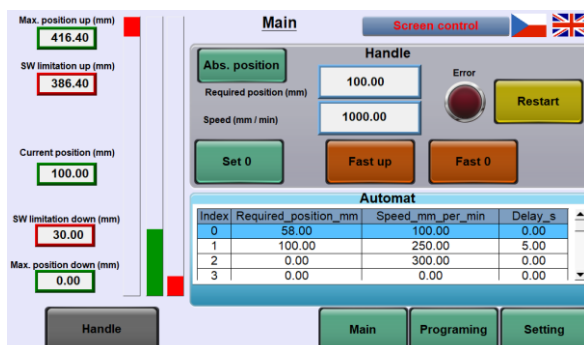


Software

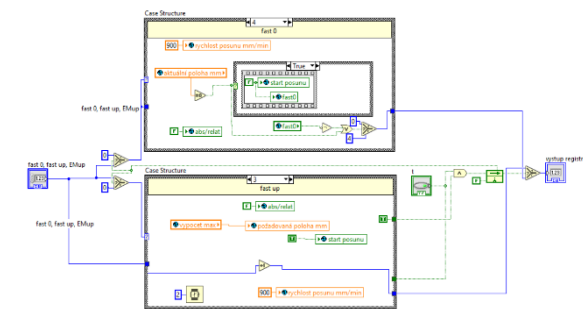
Řídicí systém manipulátoru pro studený kelímek



► V souladu s definicí uvedenou v dokumentu Úřadu vlády ČR, č.j.: 1417/2013-RVV „Metodika hodnocení výsledků výzkumných organizací a hodnocení výsledků ukončených programů je uplatňován software „Řídicí systém manipulátoru pro studený kelímek“.

► Software vznikl v přímé souvislosti s řešením SGS-2018-023

► Software pro řízení manipulačního systému studeného kelímku byl navržen pro specifické potřeby obsluhy a experimentů při tavení metodou Induction skull melting. Algoritmus byl realizován v prostředí LabVIEW, které je založeno na grafické interpretaci kódu. Software umožňuje polohování základní desky, na kterou lze nainstalovat např. měřicí zařízení zasouvané do komory studeného kelímku. Systém je ovladatelný pomocí softwaru třemi způsoby z operátorského panelu: manuální režim, plně automatický režim a režim poloautomatický pomocí analogových ovládacích prvků. Software umožňuje nastavit bezpečnostní, virtuální mantinely posunu manipulátoru. Dále pak kalibraci systému, specifické bezpečnostní funkce a režimy řízení požadované polohy.



EVIDENČNÍ ČÍSLO:

22150-SW002-2020

KONTAKTNÍ OSOBA:

Ing. Michal Knedlík

tel.: 605 862 100

mknedlik@fel.zcu.cz

ŘEŠITELSKÉ

PRACOVISTĚ:

Západočeská univerzita v Plzni

Fakulta elektrotechnická

Katedra elektroenergetiky

Univerzitní 8, 306 14 Plzeň