

# OBSAH

OBSAH .....	3
ÚVOD .....	5
1. CÍL A METODIKA DIZERTAČNÍ PRÁCE .....	5
1.1. Cíl práce .....	5
1.2. Metodika řešení .....	5
2. PŘEHLED SOUČASNÉHO STAVU PROBLEMATIKY .....	6
2.1. Průmyslové roboty .....	6
2.2. Programování robotů .....	7
3. VLIV PARAMETRŮ POHYBU NA SPOTŘEBU ENERGIE .....	8
3.1. Zjednodušující předpoklady .....	8
3.2. Rovnoměrný přímočarý pohyb .....	8
3.3. Rovnoměrně zrychlený pohyb .....	10
4. POPIS PRACOVIŠTĚ .....	12
4.4. Robot IRB4400/60 .....	12
4.5. Měřicí zařízení .....	13
5. PROGRAMOVÁNÍ DRÁHY TCP .....	14
6. EXPERIMENTÁLNÍ OVĚŘENÍ SPOTŘEBY ENERGIE .....	15
6.4. Průběh měření .....	15
6.5. Zpracování výsledků měření .....	16
7. VYHODNOCENÍ EXPERIMENTÁLNĚ ZÍSKANÝCH VÝSLEDKŮ .....	17
8. NÁVRH METODY NASTAVENÍ PARAMETRŮ POHYBU ROBOTU .....	25
9. ZÁVĚR .....	25
10. SEZNAM POUŽITÉ LITERATURY .....	26
PUBLIKOVANÉ ČLÁNKY: .....	26
ABSTRAKT .....	27