

POMIARY – AUTOMATYKA – ROBOTYKA

2/2013

PAR

ISSN 1427-9126

miesięcznik naukowo-techniczny

www.par.pl



NOWOŚCI

DANFOSS VLT OneGearDrive

Moc, sprawność i higiena –
wszystko w obudowie jednej wielkości

Nowe dyrektywy unijne nakładają na producentów rygorystyczne wymogi utrzymania czystości w różnych sektorach przemysłu. Danfoss wychodzi naprzeciw tym oczekiwaniom, proponując napęd VLT OneGearDrive zgodny z wymogami EHEDG.

50

WYDARZENIA

- 14 Aktualności
- 16 Startuje szósta edycja konkursu „manus”
- 18 HANNOVER MESSE 2013
barometrem koniunktury
- 21 EuroLab 2013
- 58 Kalendarium PAR
- 95 Turniej Robotów Mobilnych
ROBOMATICON 2013

TEMAT NUMERU

Szybka adaptacja robota dzięki modułowej konstrukcji akcesoriów

Systemy wymiany narzędzi, rozdzielacze obrotowe, a także układy wyrównywania osi i zabezpieczenia antykolidacyjne to, oprócz właściwych chwytaków, ważne części składowe robota, które można stosować w zależności od potrzeb.

NOWOŚCI

- 11 Nowe produkty
- 47 Czujniki koloru firmy MICRO-EPSILON
- 48 Inteligentne połączenie uniwersalnego kontrolera RFID i technologii IO-Link
- 52 Inteligentne systemy wizyjne 3D
- 53 Czujniki bagnetowe made in Poland
- 54 CZAH-POMIAR stawia na jakość
- 55 Bezprzewodowe moduły ZigBee o niskim zużyciu energii
- 57 SKAMER-ACM – doświadczenie, które procentuje

TEMAT NUMERU

Chwytki do robotów przemysłowych

- 22 Chwytki z napędem pneumatycznym
- 35 Precyzja nade wszystko

32





44

ROZMOWA PAR

W zglobalizowanym świecie nauki i techniki

Rozmowa z profesorem Jackiem Żuradą z University of Louisville, pierwszym Polakiem na stanowisku wiceprezesa IEEE.

APLIKACJE

- 36 System RFID w sterowaniu pracą przesiewaczy
- 38 Prosta diagnostyka z użyciem licznika impulsów w układach sterowania z PLC

NAUKA

- 62 xEmotion – obliczeniowy model emocji dedykowany dla inteligentnych systemów decyzyjnych
*prof. dr hab. inż. Zdzisław Kowalczyk,
mgr inż. Michał Czubenko
Katedra Systemów Decyzyjnych,
Wydział Elektroniki Telekomunikacji i Informatyki,
Politechnika Gdańska*
- 66 Niestandardowy sposób wymiany danych w hierarchicznym systemie sterowania dla orientowanych ogniw słonecznych
dr hab. inż. Krzysztof Oprzędkiewicz,
mgr inż. Kamil Szumański**,
mgr inż. Marcin Szejki**
**AGH Akademia Górniczo-Hutnicza
**Przedsiębiorstwo Usługowo-Produkcyjne „SKAMER-ACM” Sp. z o.o., Tarnów*

- 71 Analiza doświadczalna odkształcenia elementów klejonych w próbie statycznego oddzierania
*dr hab. inż. Władysław Zielecki,
mgr inż. Andrzej Kubiś, mgr inż. Łukasz Święch –
Wydział Budowy Maszyn i Lotnictwa, Politechnika Rzeszowska*
- 79 Wielorobotowa rekonfigurowalna forma mocująca obrabiane detale – układ sterowania
prof. dr hab. inż. Cezary Zieliński,
mgr inż. Piotr Trojanek*,
mgr inż. Tomasz Kornuta*,
dr inż. Tomasz Winiarski*,
mgr inż. Michał Wałęcki*,
prof. nzw. dr hab. inż. Włodzimierz Kasprzak*,
dr inż. Wojciech Szymkiewicz*,
prof. dr hab. inż. Teresa Zielińska***
**Instytut Automatyki i Informatyki Stosowanej,
Politechnika Warszawska,
**Instytut Techniki Lotniczej i Mechaniki Stosowanej, Politechnika Warszawska*
- 86 Określenie zasady pomiaru dla bezdotykowych optycznych pomiarów średnic wałków
mgr inż. Jerzy Mąkowski
- 96 Streszczenia artykułów naukowych zamieszczonych na płycie CD

FORUM MŁODYCH

- 90 Robotyka podwodna
Krzysztof Giełdziński – Naukowe Koło Studentów Automatyki, Politechnika Gdańska
- 120 Indeks firm
- 122 Prenumerata

Miesięcznik naukowo-techniczny
Pomiary Automatyka Robotyka

Rok 17 (2013)
nr 2 (192)
ISSN 1427-9126,
Indeks 339512

Na okładce
systemy identyfikacji RFID
firmy Turck

