



Katedra Systemów Automatyki

Zespół projektowy: 13@KSA'2019	Wojciech Knott (lider) Patrycja Michalska Andrzej Skrzyński
Opiekun:	dr inż. Piotr Fiertek
Klient:	dr inż. Jacek Lebieź
Data zakończenia:	21.01.2020
Słowa kluczowe:	Platforma Stewarta, Symulacjach rzeczywistości wirtualnej



TEMAT PROJEKTU:

Sterowanie platformą Stewarta 6DOF

CELE I ZAKRES PROJEKTU:

Celem projektu jest opracowanie modułu sterowania platformą Tryton produkcji Arex, będącą platformą wychylną Stewarta.

1. Znalezienie firmy, która będzie w stanie uruchomić platformę Stewarta.
2. Budowa czujnika nachylenia potrzebnego do kalibracji i weryfikacji działania platformy.
3. Opracowanie dokumentacji.

OSIĄGNIĘTE REZULTATY:

1. Zbudowany czujnik nachylenia w oparciu o Arduino, akcelerometr, żyroskop i magnetometr.
2. Znalezienie firmy Foster, która zrealizuje uruchomienie platformy w najbliższym czasie.
3. Wykonany model 3D platformy Stewarta w programie Fusion 360.

CECHY CHARAKTERYSTYCZNE ROZWIĄZANIA, KIERUNKI DALESZYCH PRAC:

Cechy charakterystyczne:

1. Uniwersalne zastosowanie platformy (możliwa realizacja wielu symulatorów).
2. Nośność platformy do 500kg
3. Czujnik nachylenia nadzorujący pracę platformy.

Kierunki dalszych prac:

1. Uruchomienie platformy.
2. Badanie możliwości platformy.