

Obsah

Summary	2
Souhrn	3
Obsah.....	5
1 ÚVOD – KONCEPCE MANIPULÁTORU PRO PRÁCI V JADERNÉM VÝZKUMU.....	6
2 KONSTRUKCE TELESKOPICKÉHO RAMENE.....	9
2.1 Návrhová fáze.....	9
2.1.1 Kluzné uložení pohyblivých dílců.....	10
2.1.2 Valivé uložení pohyblivých dílců.....	11
2.2 Konečné konstrukční řešení	12
3 TUHOSTNÍ PROBLEMATIKA TELESKOPICKÉHO RAMENE	13
3.1 Experimentální část	13
3.1.1 Modely teleskopických ramen.....	13
3.1.2 Vertikální teleskopické rameno reálného manipulátoru.....	15
3.2 Matematické výpočtové modely	15
3.2.1 Tuhostní charakteristika kontaktů v lineárním vedení	16
3.2.2 Porovnání výpočtu a experimentu	17
3.2.3 Tvorba virtuálních modelů	18
4 PROBLEMATIKA POHONU TELESKOPICKÉHO RAMENE	19
4.1 Teleskopický pohybový šroub.....	19
4.2 Tažný – tlačný řetěz.....	20
5 ZÁVĚR.....	21
Literatura	22
Jméno autora a jeho CV	23