

Návod pro použití učebního textu

Kromě vlastního textu ve formátu pdf a doprovodných obrázků je učební text doplněn třemi typy multimediálních a výpočtových souborů, které je možno otevírat přímo z učebního textu kliknutím na příslušný hypertextový odkaz – např.



[..\Animace\transform_hlavice\transform_hlavice.mp4](#)

Kliknutím na tento odkaz se spustí příslušná aplikace – v tomto případě Windows Media Player, popř. jiný přehrávač videa, který přehraje instruktážní video. Kromě přehrávače videí je nutno pro plné využití učebních textů mít nainstalován výpočetní software Mathcad (min. verze 14), v jehož výpočetním prostředí jsou řešeny ukázkové příklady. Jedná se o interaktivní prostředí, kdy je možno měnit hodnoty v řešených příkladech, popř. příklady libovolně upravovat a ukládat jako kopie. Pokud z různých důvodů nelze použít SW Mathcad, je možno použít připravené obrazy řešených příkladů ve formátu html a prohlížet je běžným web prohlížečem, např. Windows Explorerem, popř. prohlížečem Google Chrome a dalšími. Tyto příklady již samozřejmě nelze modifikovat.

Seznam videí a animací:

Výsledné animace - formát mp4	délka h:m:s	Kapitola
Hexapod_inverzni_kinematika	0:31:21	2.3
Hexapod_sestaveni_mechanismu	0:21:12	2.3
transform_hlavice	0:05:21	2.3
1DOF_prima_uloha	0:16:12	2.4
1DOF_rotace	0:10:38	2.4
RTT_hlavice_prima_uloha	0:38:29	2.4
RTT_hlavice_prima_uloha_rychlost	0:18:56	2.5
RTT_inverzni_uloha_Taylor	0:17:43	3.2.1
RTT_inverzni_uloha_Taylor_program	0:08:37	3.2.1
RTT_inverzni_uloha_Jacob	0:18:03	3.2.2
RTT_inverzni_uloha_Jacob_program	0:07:47	3.2.2
Chyba_polohovani	0:09:21	3.3
3DOF_inverzni_uloha	0:36:49	3.5
RTT_NE_kinematika	0:37:03	5.5
RTT_NE_dynamika	0:30:24	6.3
RTT_Lagr_maticove	0:15:41	7.2
RTT_lagr_rucne	0:31:44	7.2

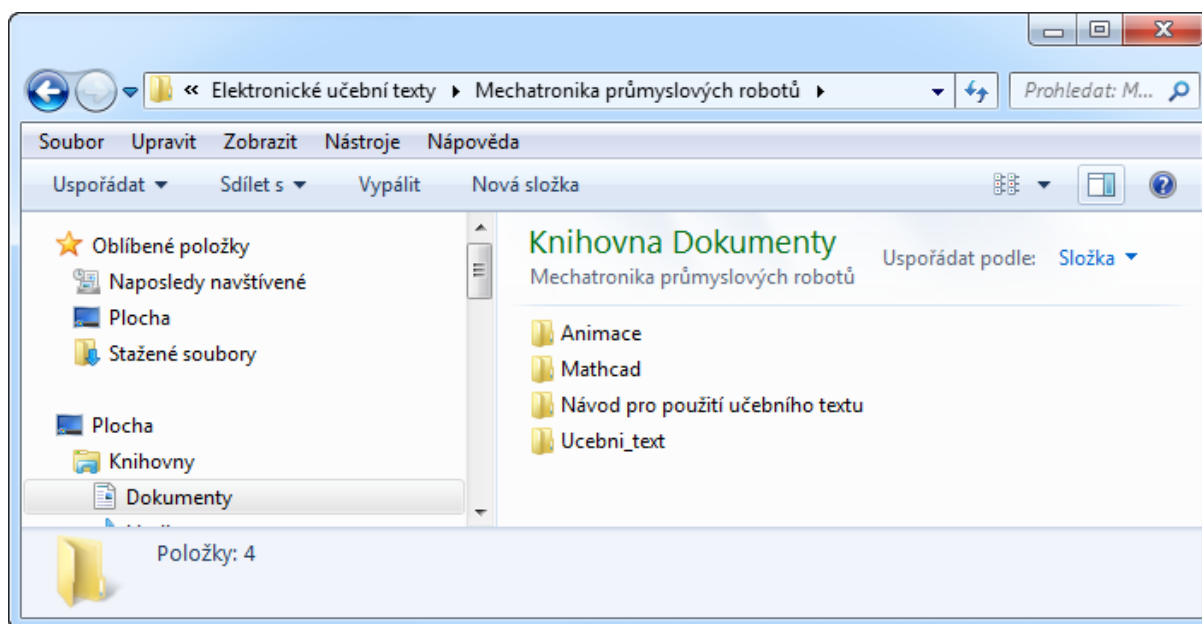
Seznam referenčních výpočtů v prostředí Mathcad (a jejich obrazů v html formátu)

Příklady v prostředí Mathcad	Kapitola
1dof_rotace_prima_uloha	2.4
RR_deg	3.3
RTT_hlavice_prima_uloha	2.4
RTT_inv_uloha_transc_Jacob	3.2.2
RTT_iverzni_Taylor	3.2.1
RTT_Lagr_maticove	7.2
rtt_model_objekt	7.2

Instalace a přesun adresářů

Celou adresářovou strukturu je možno libovolně kopírovat a přesouvat, je nutno ale zachovat názvy jednotlivých podadresářů v hlavním adresáři Mechatronika průmyslových robotů, aby hypertextové odkazy z učebního textu ukazovaly na příslušné animace a referenční výpočty.

Adresářová struktura je zřejmá z následujícího obrázku:



Nadřazená adresářová struktura i název adresáře, ve kterém jsou vlastní zdrojové adresáře Animace, Mathcad a Ucebni_text jsou nepodstatné.