

Formulár ZK - Záverečná karta projektu

Riešiteľ: EVPÚ a.s. Nová Dubnica	Evidenčné číslo projektu: APVV-99-P05305
Názov projektu: Výskum a vývoj HW a SW modulov polohovacích nosičov senzorických systémov	

Na ktorých pracoviskách bol projekt riešený:	EVPÚ a.s., Nová Dubnica
	Žilinská univerzita v Žiline, Strojnícka fakulta
	STU Bratislava, Fakulta elektrotechniky a informatiky, Ústav riadenia a priemyselnej informatiky
Ktoré zahraničné pracoviská spolupracovali pri riešení (názov, štát):	-

Udelené patenty alebo podané patentové prihlášky, vynálezy alebo úžitkové vzory vychádzajúce z výsledkov projektu:	-
Publikácie (knihy, články, prednášky, správy a pod.) zhrňujúce výsledky projektu (uved'te i publikácie prijaté do tlače alebo pripravované):	<p>Řikovský V., "Řiadenie kinematiky redundantných manipulátorov pomocou metód soft computing", <i>Proceedings of Cybernetics and informatics SSKI conference</i>, Dolný Kubín, Slovakia, 9-11. February 2005.</p> <p>Řikovský V., Kozák Š. "Virtual Intelligent Toolbox for Robot Control," <i>Proceedings of Cybernetics and informatics</i>, Michalovce, Slovakia, 28-30. June 2006.</p>
<i>Uvádzajte maximálne päť najvýznamnejších publikácií.</i>	<p>Řikovský V., Kozák Š. "CMAC Neural Network Manipullability Modeling of Redundant Robots," <i>Proceedings of Cybernetics and informatics</i>, Michalovce, Slovakia, 28-30. June 2006.</p> <p>Řikovský V., Kozák Š. "CMAC Manipulability Modeling of Redundant robots," <i>Proceedings of TAROS 2006</i>, Guildford, United Kingdom, 4-6. September 2006.</p> <p>Řikovský V., Kozák Š. "Improved GA-CMAC neural network for robot modeling", <i>Neural Network World</i>, Prague, 2007, v tlači.</p>
V čom vidíte uplatnenie výsledkov tohto projektu:	Zavedenie nových typov výrobkov s vysokou pridanou hodnotou do výroby vo firme EVPÚ a.s. Nová Dubnica s typovým označením MST01, MSL a MSU vo verziách A, B a ST

Podpisom záverečnej karty riešiteľ vyjadruje svoj súhlas ku zverejneniu údajov v nej uvedených.

Podpis riešiteľa:

Dátum:

Charakteristika výsledkov

Evidenčné číslo: APVV-99-P05305

Súhrn výsledkov riešenia projektu a naplnenia cieľov projektu (max. 20 riadkov) - slovensky:

Hmotným výsledkom riešenia úlohy je nový produkt s dobrými technicko-ekonomickými parametrami – stabilizovaný polohovací nosič senzorických systémov. Jeho uplatnenie je nielen v SR, v Európe, ale aj vo svete. Produkt je nielen navrhnutý a overený simuláciami, ale aj vyrobený, náležite overený skúškami a zavedený do opakovanej výroby.

Nehmotným výsledkom riešenia úlohy je získanie nových vedomostí v oblasti konštrukcie precíznej mechaniky, nových riešení digitálnych elektronických modulov v oblasti riadenia, servosystémov a komunikácie ako aj regulačných štruktúr vhodných na stabilizáciu uvedených systémov. Transferom vedecko-technických vedomostí do realizačnej sféry získal podnikateľský sektor (EVPÚ a.s.) nové poznatky a naopak, pracovníci univerzít získali praktické poznatky pri overovaní vlastností a správania sa navrhnutého produktu v náročných skúškach.

Súhrn výsledkov riešenia projektu a naplnenia cieľov projektu (max. 20 riadkov) - anglicky:

The first output of the solution is a new product with good technical-commercial parameters – stabilized positioning sensor system carrier. It can be used not only in Slovakia, in Europe but also world-wide. The product is not only designed and proved by simulations, but also produced and appropriately tested.

The second output of the solution is getting a new knowledge in the field of precise mechanics, new solutions of digital electronic modules in the field of control, servosystems and communication as well as of regulation structures suitable for stabilization of such systems. By the transfer of the scientific-technological knowledge into the industrial sphere, the industry (EVPÚ a.s.) obtained the new knowledge and vice-versa, the university employees obtained practical knowledge at examining of the characteristics and the behavior of the designed product in demanding tests.

Podpis riešiteľa: