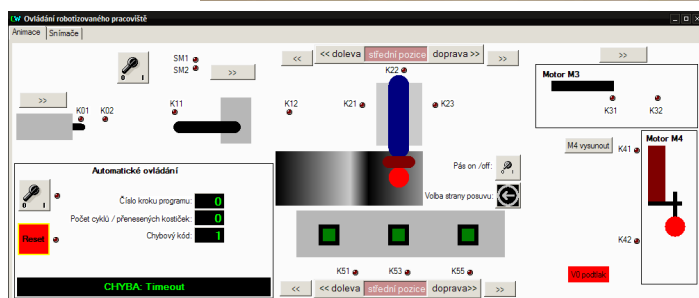
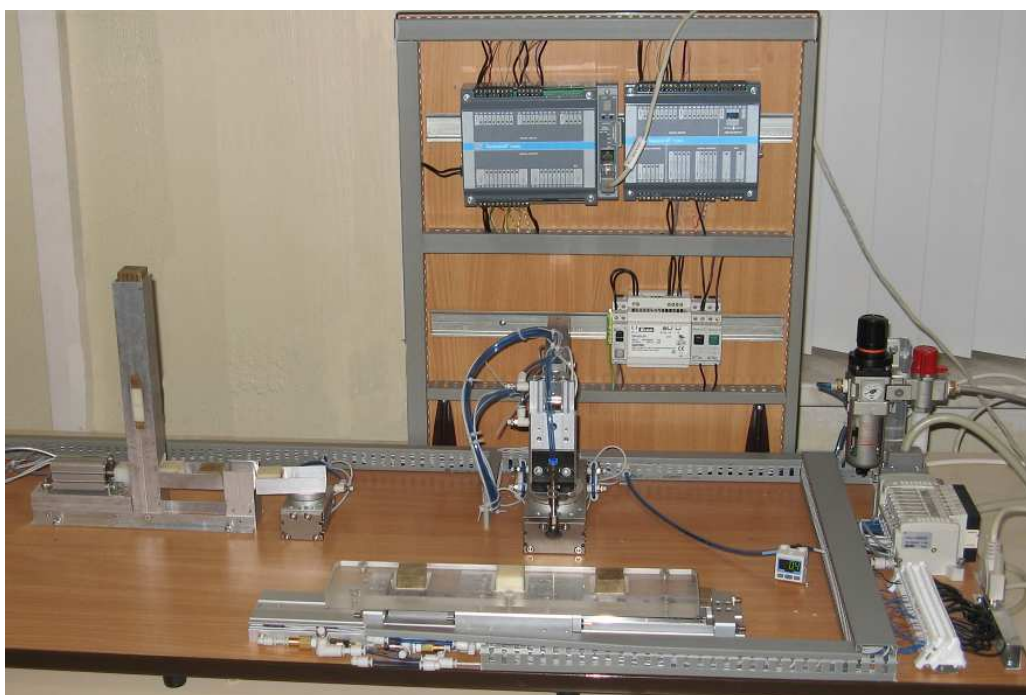


Ovládání robotizovaného pracoviště pomocí Control Webu a webové aplikace

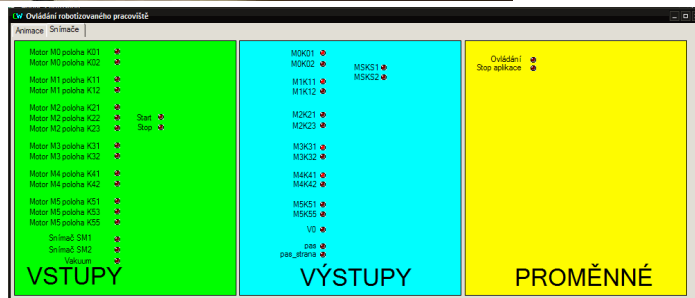
Jméno: Martin
Příjmení: Hulík
Třída: D4S
E-mail: martin.hulik@gmail.com
Název úlohy: Ovládání robotizovaného pracoviště pomocí Control Webu a webové aplikace
Popis: Ovládání manipulátoru s pneumatickými motory(M0-M5) a vakuové přísavky, ovládání dopravníku s krokovým motorem. Ovládání je také možné přes webový prohlížeč.
Vedoucí práce: Ing. Miroslav Paul
Konzultant: Ing. Petr Šindelář
Sekce: 09. strojírenství, hutnictví, doprava a průmyslový design



↓ Celkový pohled na robotizované pracoviště ↓



↑ pohled na ovl. panel vygenerovaný CW ↑



↑ pohled na snímače a výstupy aplikace ↑

Popis:

Pomocí vygenerovaného programu CW ovládáme přes síť ethernet robotizované pracoviště v laboratoři automatizace. CW ovládá jednotlivé vstupy a výstupy přes ovladač PLC. Program simuluje aktuální pozici motorů pomocí grafiky přístroje Draw v CW, zároveň ukazuje hodnoty vstupů (spouštění motorů) a hodnoty výstupů (koncové spínače). CW vygeneroval stránku v kódu html, pomocí jež můžeme ovládat robotizované pracoviště přes internet.

Vyjádření poroty: