



Autorzy: Marta Góra, e-mail: [mgora@mech.pk.edu.pl](mailto:mgora@mech.pk.edu.pl)

Wojciech Hudziak, e-mail: [hudini01@vp.pl](mailto:hudini01@vp.pl)

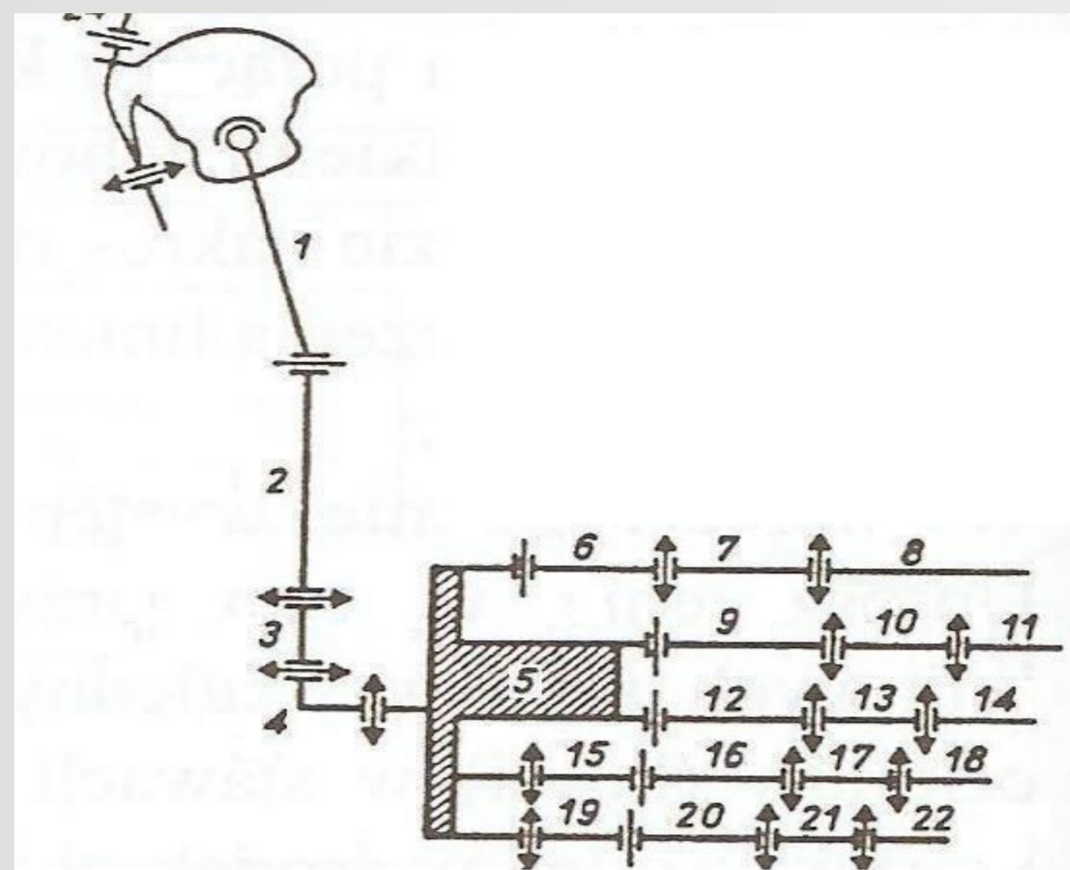
Instytucja: Politechnika Krakowska,

Instytut Technologii Maszyn i Automatykacji Produkcji

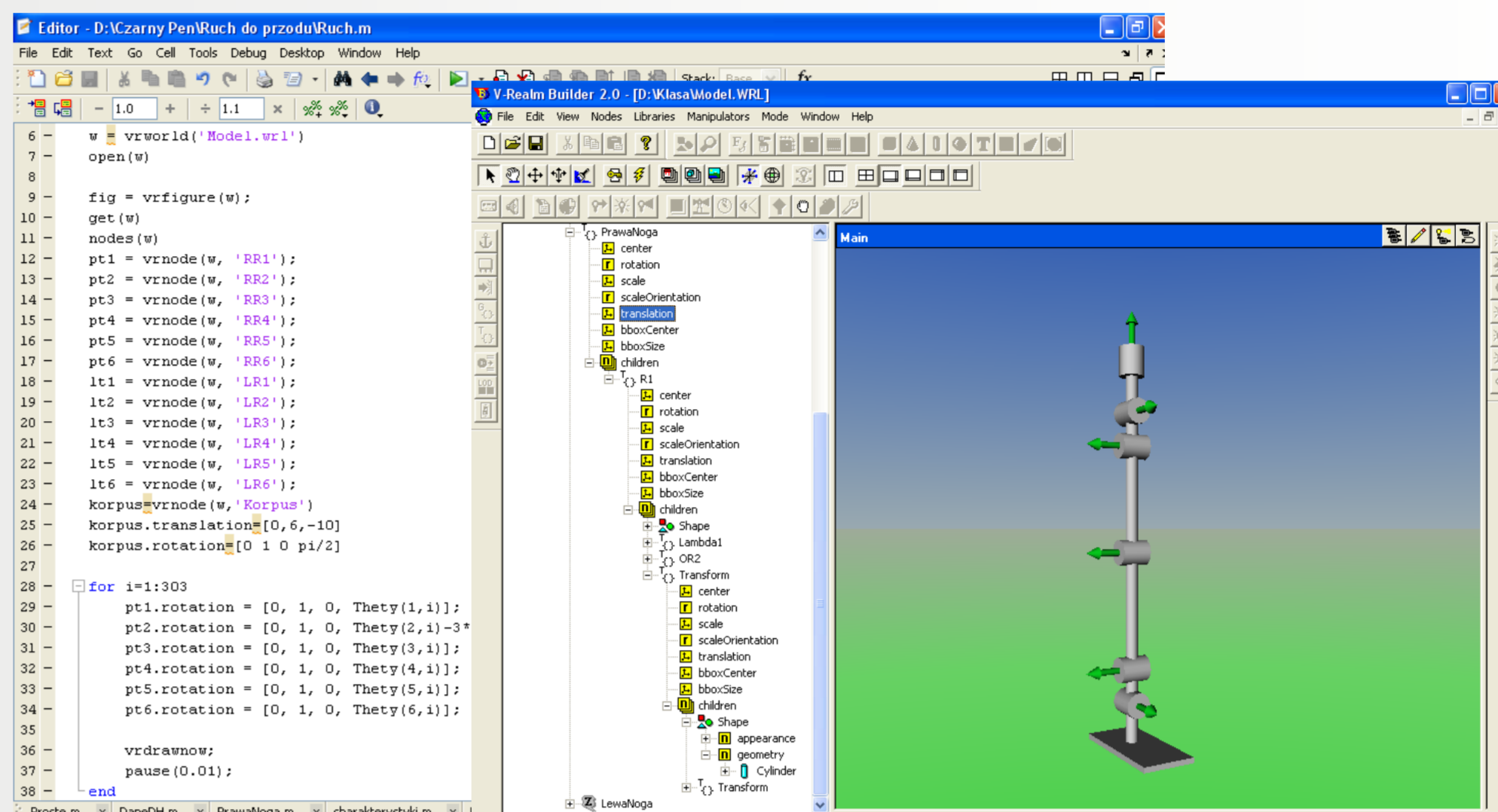


Politechnika Krakowska  
im. Tadeusza Kościuszki

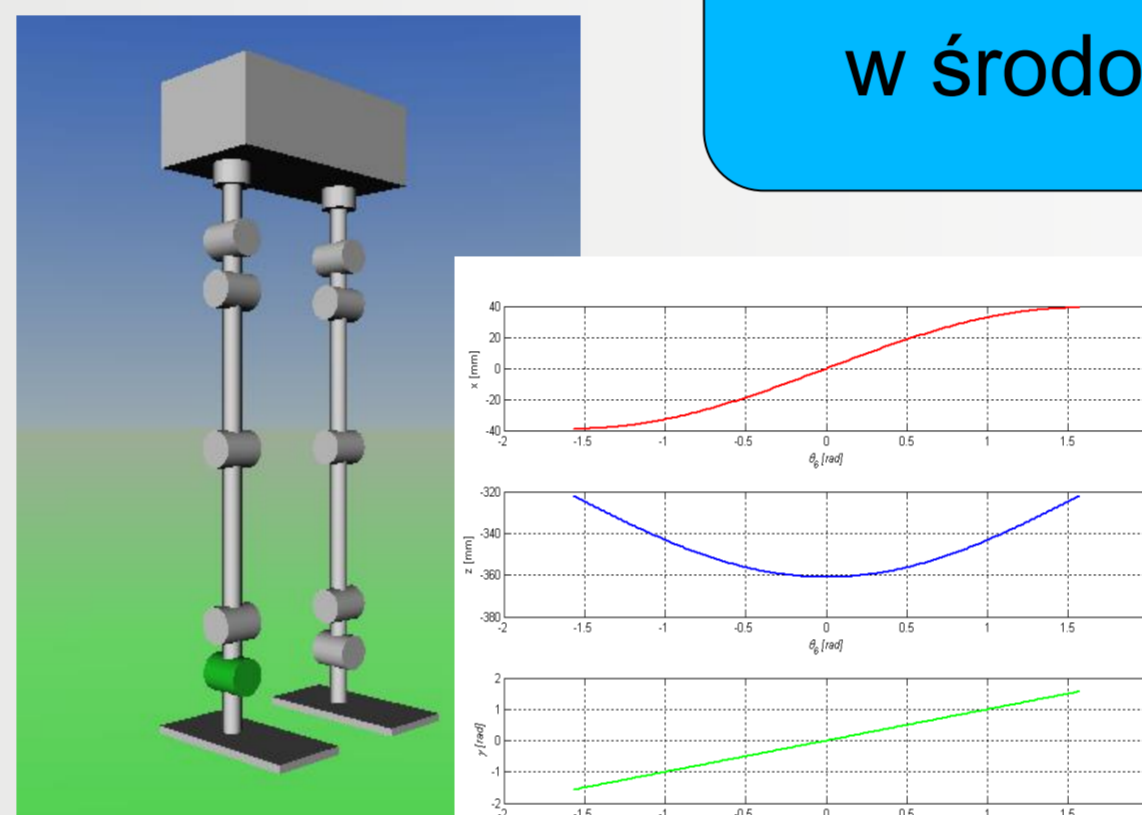
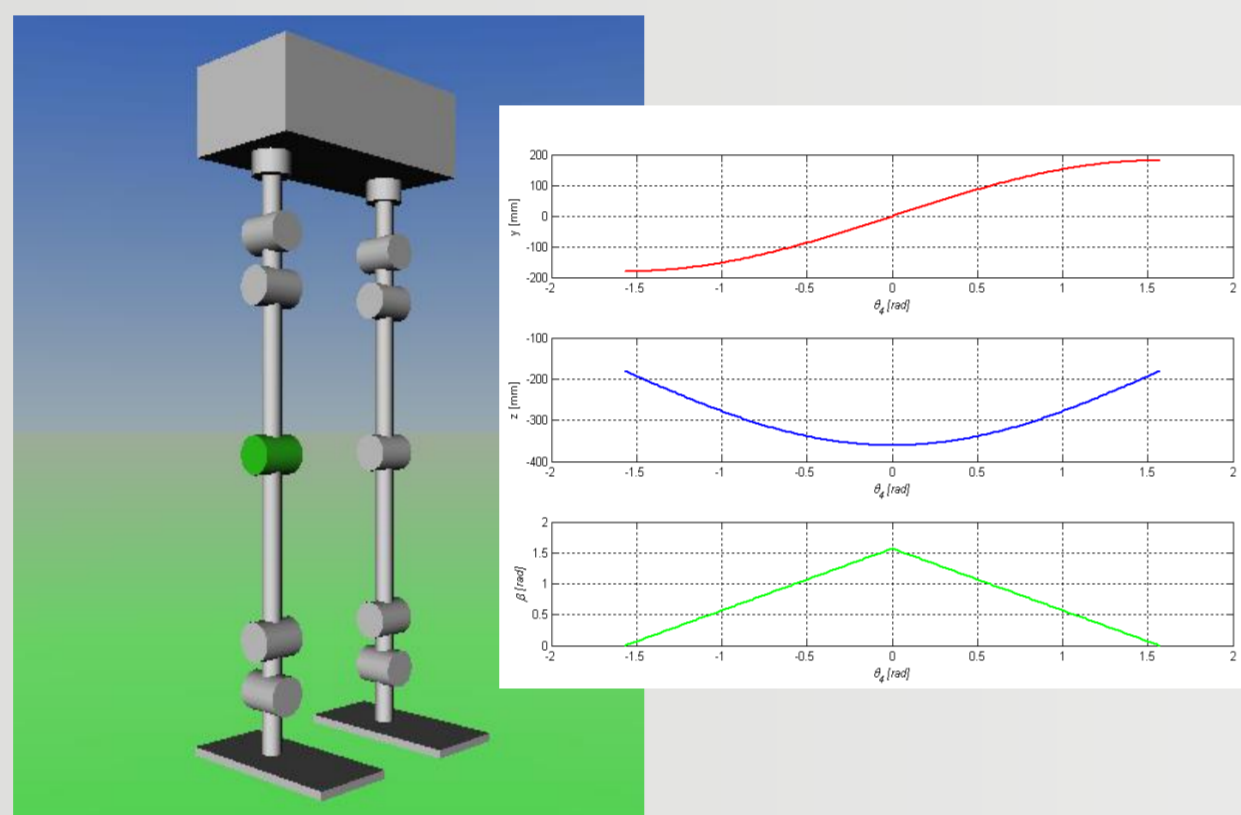
**Tytuł plakatu: Model chodu robota dwunożnego w środowisku MATLAB**



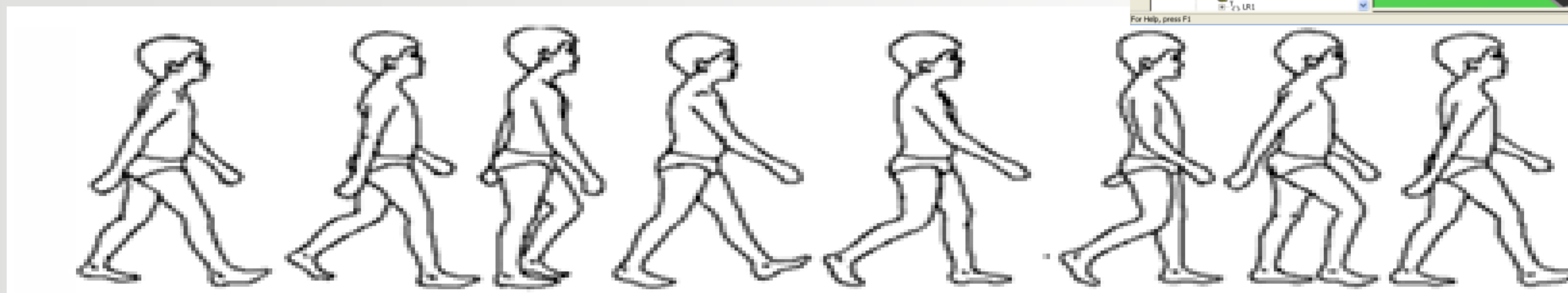
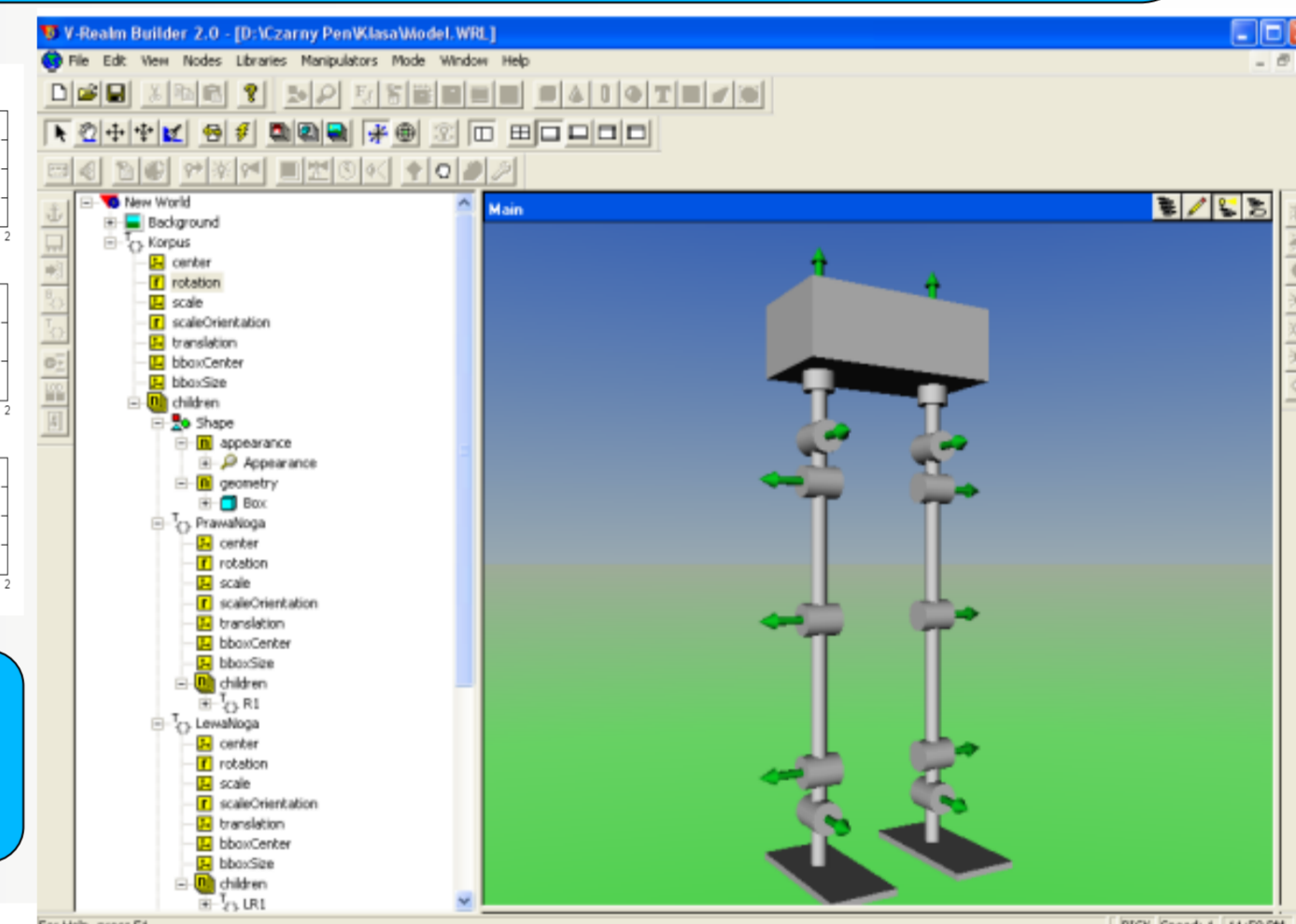
Schemat strukturalny kończyny dolnej człowieka [1]



Model robota dwunożnego wykonany w środowisku V-Realm Builder-Matlab

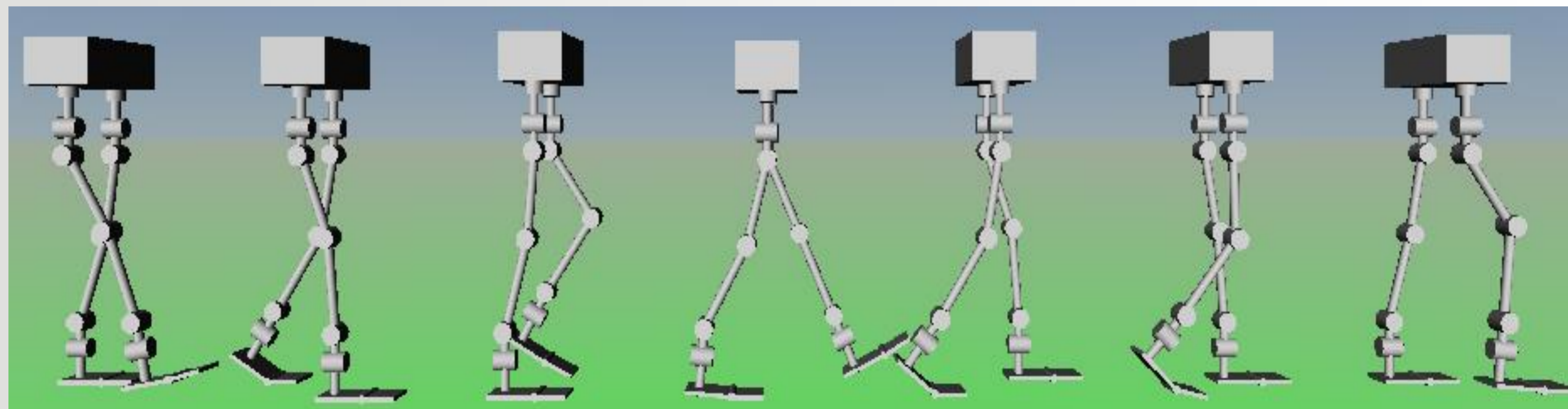


Generowanie przemieszczeń stopy względem korpusu



Kontakt początkowy    Oderwanie palców nogi przeciwnej    Śródpodparcie    Końcowa faza podparcia    Przedwymach    Wymach początkowy    Śródwymach    Wymach końcowy

Kolejne fazy chodu człowieka [2]



Chód robota dwunożnego wykonany w programie V-Realm Builder-Matlab

Literatura: [1] Morecki A., Knapczyk J., Kędzior K.: Teoria mechanizmów i manipulatorów. WNT, Warszawa 2002.

[2] Tejszerska D., Świtoński E. i inni: Biomechanika inżynierska. Zagadnienia wybrane. WPŚ, Gliwice 2004.

Autorzy prac zaprezentują szerzej swoje dokonania podczas prezentacji na „Salonie Technologii CAx”, w dniach 16-17.10.2013 r.

w Krakowie. Więcej na [www.procacx.org.pl](http://www.procacx.org.pl)

Zapraszamy wszystkich zainteresowanych!

Plakat w postaci elektronicznej można pobrać ze strony: [www.procacx.org.pl](http://www.procacx.org.pl)

Najlepsze prace zostaną opublikowane jako typowe artykuły w miesięczniku **Mechanik** nr 2/2014