

Предмет: Моделирање и симулација

Наставник : Дарко Стевановић

Наставна јединица : Симулација рада роботске руке

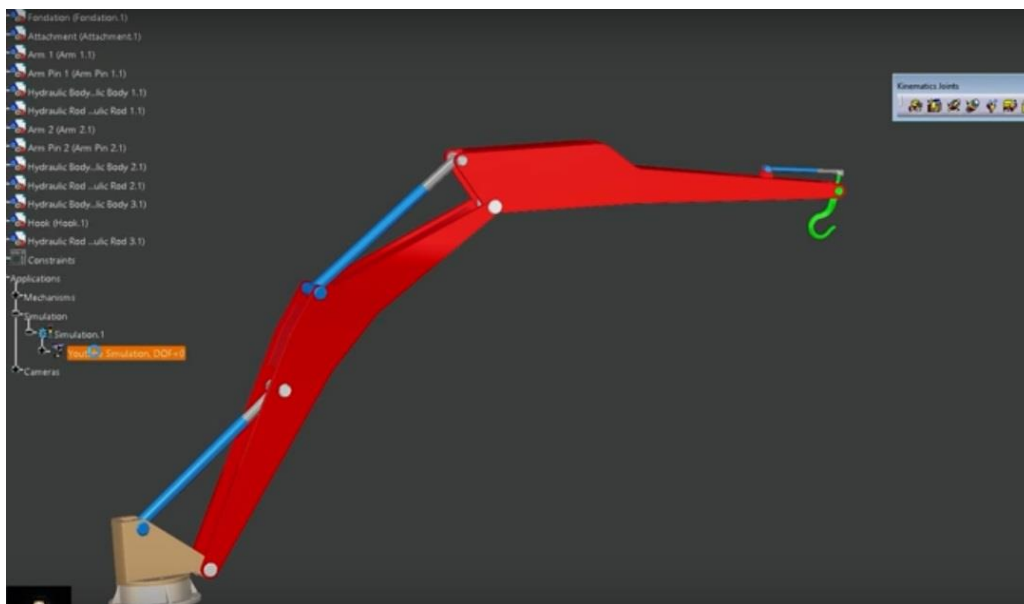
Модул бр. 2: Моделирање и симулација роботске руке

Консултације: sdarkobn@gmail.com

## Симулација рада роботске руке

Настављамо гдје смо стали, тј. код симулације рада роботске руке. Потребно је завршити симулацију, односно ускладити рад механизма.

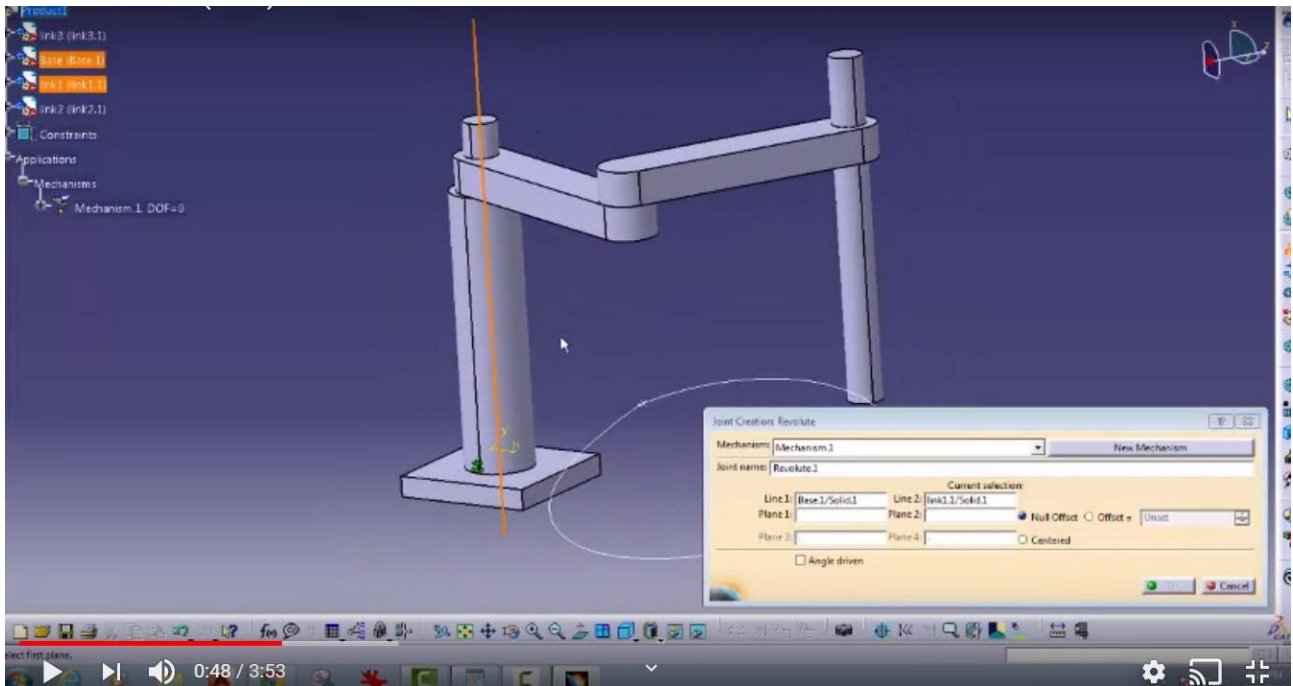
**Напомена: Претпостављам да је већини од вас, рад, односно фајлови, сачуван на школском рачунару и да нисте у могућности наставити израду симулације. Због тога предлажем да они који имају инсталиран САТИА софтвер код куће, ураде неки једноставнији модел роботске руке, а за оне који немају, нек посјете неке од линкова који се налазе испод слика примјера роботске руке.**



Слика 1. Примјер роботске руке 1

Линк 1 <https://www.youtube.com/watch?v=TMPcWZXWEVI>

Линк 2 <https://www.youtube.com/watch?v=aatV4iJcSzQ>



Слика 2. Примјер роботске руке 2

Они који су у могућности, када израде модел и техничку документацију, све спаковати у један фолдер, назван вашим именом и презименом, и затим послати на имејл адресу [sdarkobn@gmail.com](mailto:sdarkobn@gmail.com).

Сваки рад и труд биће адекватно награђен.