## Tvorba virtuálnych pracovísk

Pod virtuálnym pracoviskom rozumieme zoskupenie viacerých navzájom spolupracujúcich virtuálnych modelov v priestore virtuálneho laboratória.

Virtuálne laboratórium bolo pripravované na čo najjednoduchšiu tvorbu takýchto pracovísk. Postup stavby virtuálneho pracoviska je zhodný s postupom skutočnej montáže strojov na reálnom pracovisku.



Zoznámenie sa s prostredím

Pracovný priestor virtuálneho laboratória



Popis priestoru pracoviska



Ponuka nástrojov virtuálneho laboratória (v hornej časti prepínanie pohľadov)

## Postup:

a) z pohľadov si vyberieme "vkladací"

C S ttp://www.kvtar.abell.sk/index_wrl.htm	P + B C × O Facebook	🕘 vrmlgraph ho M Gmail - All Mai 🛐 Download 3D 🥖 ROBOT 🛛 🛪 🔮 3D Object Con 🔃 tcad.sk 👘 🏠 😭	Ø.
× Google		👻 🛃 Vyhľadať 🔹 🌒 🔍 🕲 Ďalšie » 🛛 🖲 andrej • 🔌 • Súbor Úpravy Zobraziť Obľúbené položky Nástroje Pomocníl	c
VIRTUÁLNY SYSTÉM OPTIMALIZÁCIE PROJEKTOVANIA ROBOTICKÝCH PRACOVÍSK (experimentiles pracovisko)			
		<u>ÚVOD</u> - <u>NÁVOD</u> - <u>SÓLO</u> - O	
		Pohfady	
		<ul> <li>● Všeobecný © Vkladaci ● Horný 2 ● Horný 50</li> <li>● Horný 200 ● Predný ● Bočný</li> </ul>	
		Textúry na presnenie polohovania na podlahe:	
_			an an
		Strojné zariadenia:	
		🖄 🖍 📩 🥵	
		SK ( 100%) CG + () 21:55	T

- b) V pravej časti si z ponuky modelov vyberieme potrebný model, ktorý chceme vložiť a metódou "Drag&Drop" prenesieme model do centrálneho bodu (biely krúžok) pracovného priestoru
- c) Prepneme pohľad na "horný" a klikneme na neaktívnu časť modelu, čím zapneme kontextovú ponuku (na obrázku). Neaktívna časť je tá časť modelu, na ktorej nie je G

aplikovaný nejaký VRML senzor. Prejaví sa to zobrazením kurzora v tvare ruky

bez akýchkoľvek doplnkov. (Doplnok k spomínanému tvaru kurzora by sa zjavil v prípade, že na danú oblasť modelu by bol aplikovaný VRML senzor)

Poznámka: Pre lepšiu orientáciu pri premiestňovaní modelov môžeme si zobraziť, rovnakým spôsobom ako to bolo pri vkladaní modelu, textúru.



- d) Klikneme na "Presuň" na kontextovej ponuke a zase metódou "Drag&Drop" presúvame model na zamýšľanú pozíciu. Odmeriavanie nám zobrazuje polohu modelu vzhľadom na centrálny bod s presnosťou na centimetre.
- e) Po presunutí do zamýšľanej polohy budeme (ak je to potrebné) otáčať s modelom.
   Funkciu otáčania vyvoláme kliknutím na príkaz "Otoč" kontextovej ponuky.
   Odmeriavanie sa automaticky prepne do odmeriavania uhla otočenia.



- f) Ak chceme model odstrániť klikneme na príkaz "Odstráň"
- g) Ak sme ukončili manipuláciu s dotyčným modelom klikneme na "Skonč"

Postup a) – g) aplikujeme aj pri vkladaní ďalších modelov.

Jeden ponúkaný model môže byť vkladaný viacnásobne.

