



„Inovatyvios robotinės matavimo sistemos terminiai ir vibroatsparumo bandymai“

Europos Sąjungos fondų investicijų veiksmų programos 9 prioriteto „Visuomenės švietimas ir žmogiškųjų išteklių potencialo didinimas“ 09.3.3-LMT-K-712 priemonė „Mokslininkų, kitų tyrėjų, studentų mokslinės kompetencijos ugdymas per praktinę mokslinę veiklą“

Projekto numeris: 09.3.3-LMT-K-712-10-0011

Projektui skirta finansavimo suma – 2816,33 €

Finansavimo šaltinis – Europos Sąjungos struktūrinių fondų lėšos (Europos socialinis fondas)

Projekto finansavimo ir administravimo sutarties pasirašymo data – 2018.10.01

Projekto trukmė – 7 mėn.

Projekto veiklų įgyvendinimo pradžia – 2018-10-01

Projekto veiklų įgyvendinimo pabaiga – 2019-04-30

Projekto tikslas

Tikslas yra vidinių ir išorinių dinaminių ir terminių veiksnių, įtakančių Inovatyvios robotinės matavimo sistemos (IRMS) paklaidas dinamiame režime, pobūdžio ir dydžių nustatymas ir kelti studento mokslinę kvalifikaciją vykdant praktinę mokslinę veiklą.

Projekto veiklų aprašymas

Mokslinės-techninės literatūros projekto tematika susistemimas. IRMS veikimo principo ir matavimo proceso analizė; skaičiuojamojo IRMS modelio, kuris skirtas dinamiams (temperatūros, vibracijos) procesams ir modaliniams parametrams tirti programa COMSOL Multiphysics, sudarymas. UAB „Precizika Metrology“ ir VGTU Mechanikos mokslo institute (MMI) esamos įrangos pritaikymas tyrimams ir eksperimentinių tyrimų atlikimas. Gautų teorinių ir eksperimentinių rezultatų apdorojimas ir validavimas, bei mokslinio straipsnio ruošimas, bei jeigu reikia papildomi eksperimentiniai ir teoriniai tyrimai.

Projekto rezultatai

Nustatytos vidinių ir išorinių dinaminių veiksnių, įtakančių Inovatyvios robotinės matavimo sistemos (IRMS) paklaidos dinamiame režime, jų pobūdis ir dydis. Pakilo studento mokslinę kvalifikaciją vykdant praktinę mokslinę veiklą.