

Věcná náplň řešení projektu

Projekt: **Inteligentní porodní lůžko pro automatické polohování a dynamickou mobilizaci rodiček**

Ev.č.: FV40312

Etapy řešení:

Etapa a podetapy	Název etapy a stručný přehled činnosti v etapě	Zajištění řešení etap (název příjemce nebo DÚP)	Termín ukončení etapy
rok 2019			
1	Revize definování algoritmu pohybu rodičky	Borcad/Linet	7/2019
2	Návrh pohybového protokolu pro různé typy rodiček	Borcad/Linet	3/2020
3	Technického řešení pohybového algoritmu	Borcad/Linet/VŠB	11/2019
4	Konstrukce prototypu technického řešení a testování	Borcad/Linet/VŠB	6/2020
5	Vyhotovení technického řešení spouštění polohování	Borcad/Linet/VŠB	8/2020
rok 2020			
2	Návrh pohybového protokolu pro různé typy rodiček	Borcad/Linet	1/2020
4	Konstrukce prototypu technického řešení a testování	Borcad/Linet/VŠB	3/2020
5	Vyhotovení technického řešení spouštění polohování	Borcad/Linet/VŠB	5/2020
6	Konstrukce prototypu polohování a testování	Borcad/Linet/VŠB	12/2020
7	Vyhodnocení dat ze systému	Borcad/Linet/VŠB	2/2021
8	Finalizace technického řešení a designu	Borcad/Linet/VŠB	3/2021
Rok 2021			
7	Vyhodnocení dat ze systému	Borcad/Linet/VŠB	2/2021
8	Finalizace technického řešení a designu	Borcad/Linet/VŠB	3/2021