

<p style="text-align: center;">AUTOMATYKA I ROBOTYKA laboratorium.</p> <p style="text-align: center;">Ćwiczenie nr 9. Analiza układów kinematycznych robotów i manipulatorów.</p>			
Skład grupy lab. 1. 2. 3.	Data	Ocena	Nr grupy dziek.
	Uwagi		

1. Cel ćwiczenia: Zapoznanie się z rodzajami par kinematycznych występujących w zespołach ruchu robotów i manipulatorów. Nabycie umiejętności rysowania schematów kinematycznych robotów i manipulatorów, oraz wyznaczania podstawowych parametrów kinematycznych takich układów.

2. Przebieg ćwiczenia:

Zadany schemat:

1. Liczba par kinematycznych:.....

- realizujących ruch obrotowy:.....
- realizujących ruch postępowy:.....

2. Liczba stopni swobody:.....

Analizowany robot/manipulator:

1. Schemat struktury kinematycznej:

2. Liczba par kinematycznych:.....

- realizujących ruch obrotowy:.....
- realizujących ruch postępowy:.....

3. Liczba stopni swobody:.....

Wnioski i spostrzeżenia.

Własnoręczne podpisy członków grupy lab.