

Techniki automatyzacji II
Ćwiczenie 4. Manipulator pneumatyczny

Student/ka :, Data:, Grupa:

Student/ka :, Data:, Grupa:

Student/ka :, Data:, Grupa:

Student/ka :, Data:, Grupa:

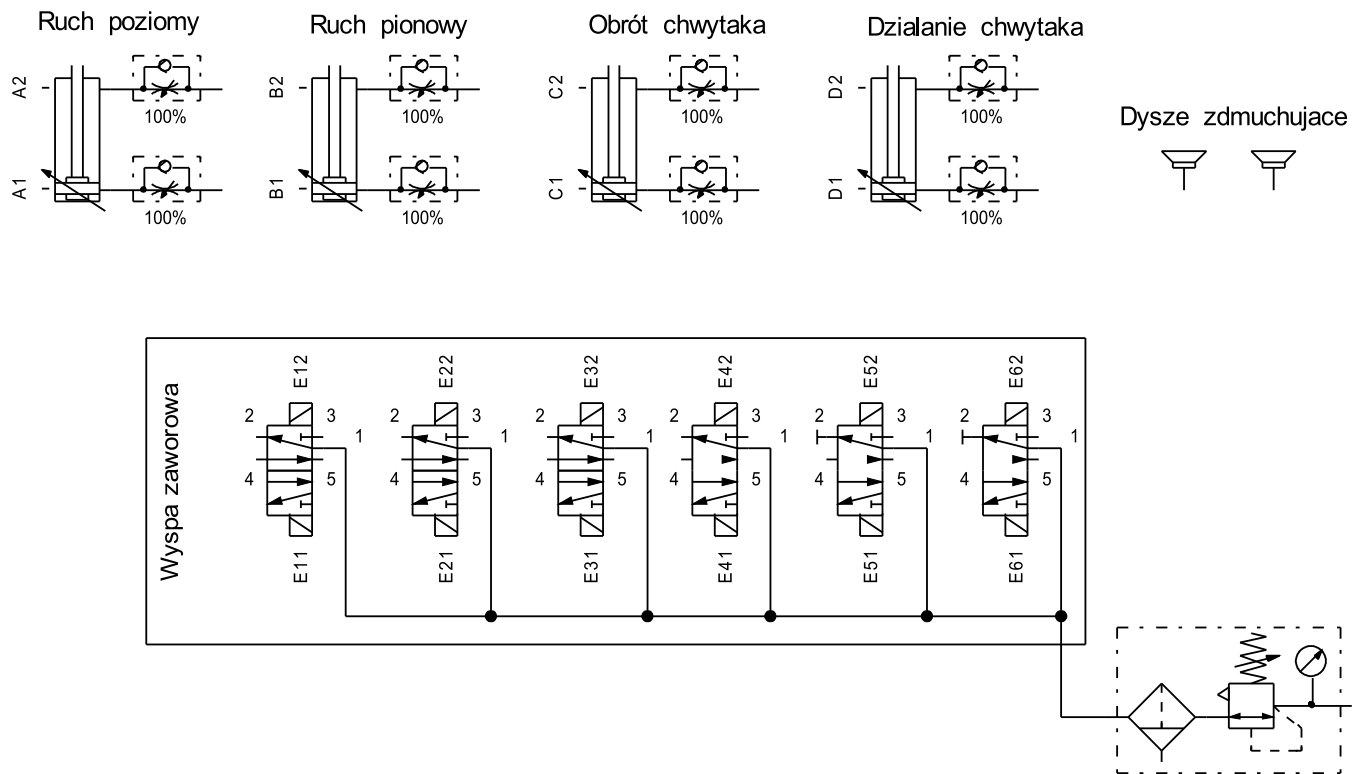
1. Cel ćwiczenia:

Celem ćwiczenia jest poznanie budowy i sposobu działania oraz odwzorowanie układu elektropneumatycznego oraz elektrycznego manipulatora zbudowanego na podzespołach firmy MONTECH.

2. Schemat układu manipulatora (kinematyka wraz z dyszami i torem przemieszczania kulki)

Na schemacie układu należy zaznaczyć położenie poszczególnych czujników.

3. Schemat układu elektropneumatycznego



4. Wnioski

Techniki Automatykacji II Laboratorium
Ćwiczenie 4. Manipulator pneumatyczny

5. Schemat układu elektrycznego

