

Techniki automatyzacji II
Ćwiczenie 1 | 2. Manipulator robotyczny

Student/ka : , Data: , Grupa:

Student/ka : , Data: , Grupa:

Student/ka : , Data: , Grupa:

Student/ka : , Data: , Grupa:

1. Cel ćwiczenia:

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z metodą sterowania robotem oraz zaprogramowanie odpowiednich trajektorii ruchów robota.

2. Schemat układu kinematycznego robota

2. Opis / schemat zadania manipulacyjnego.

3. Wnioski