



Politechnika Wroclawska



WYDZIAŁ ELEKTRYCZNY

INSTYTUT MASZYN, NAPĘDÓW I POMIARÓW
ELEKTRYCZNYCH

Laboratorium Napędu robotów

PR 1

*Budowa, zasada działania robota RP1AH typu SCARA
firmy MITSUBISHI*

1. Cel ćwiczenia.

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z budową i zasadą sterowania oraz programowania robotów przemysłowych typu SCARA – RP-1AH firmy Mitsubishi.

2. Przebieg ćwiczenia

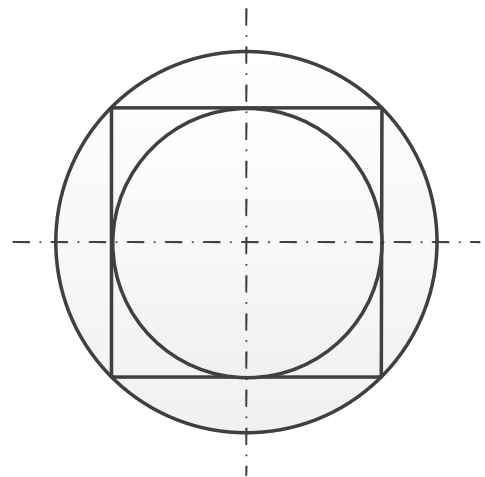
- Zapoznanie się z budową robota precyzyjnego typu SCARA – RP-1AH firmy Mitsubishi,
- Zapoznanie się z układami napędowymi, sterowania i oprogramowaniem,
- Opracowanie i uruchomienie oprogramowania do realizacji poniższych zadań,
- Sporządzenie sprawozdania z wykonanego ćwiczenia.

3. Zadania do wykonania.

Zad.1. Opracować program do rysowania poniższych elementów:

- Kwadrat
- Okrąg opisany na kwadracie
- Okrąg wpisany w kwadrat

Uwaga! Do rysowania okręgów zastosować różne polecenia!



Zad. 2. Opracować program do rysowania poniższego rysunku (linia --- pokazuje osie symetrii, które podczas rysowania proszę nie uwzględniać).

