

ГУАП

КАФЕДРА № 32

ОТЧЕТ  
ЗАЩИЩЕН С ОЦЕНКОЙ  
ПРЕПОДАВАТЕЛЬ

старший преподаватель

\_\_\_\_\_  
должность, уч. степень, звание



\_\_\_\_\_  
подпись, дата

В.Е. Белай

\_\_\_\_\_  
инициалы, фамилия

ОТЧЕТ О ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ

ДВУМЕРНЫЙ МАССИВ ТОЧЕК

по курсу: УПРАВЛЕНИЕ РОБОТАМИ И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИМИ СИСТЕМАМИ

РАБОТУ ВЫПОЛНИЛ

3021

СТУДЕНТ ГР. №



\_\_\_\_\_  
подпись, дата

Д. А. Ротанов

\_\_\_\_\_  
инициалы, фамилия

Санкт-Петербург 2024

## Цель работы

Разработать программу управления с двумерным массивом точек на промышленном роботе KUKA.

## Ход работы

Двумерный массив класса `ros` содержатся координаты 12 точек. Верхний пласт из шести точек – это препозиция инструменты, второй пласт требуемая позиция инструмента. Таким образом массив точек описывает параллелепипед (рис. 1). Листинг программы представлен на рисунках 2 и 3.

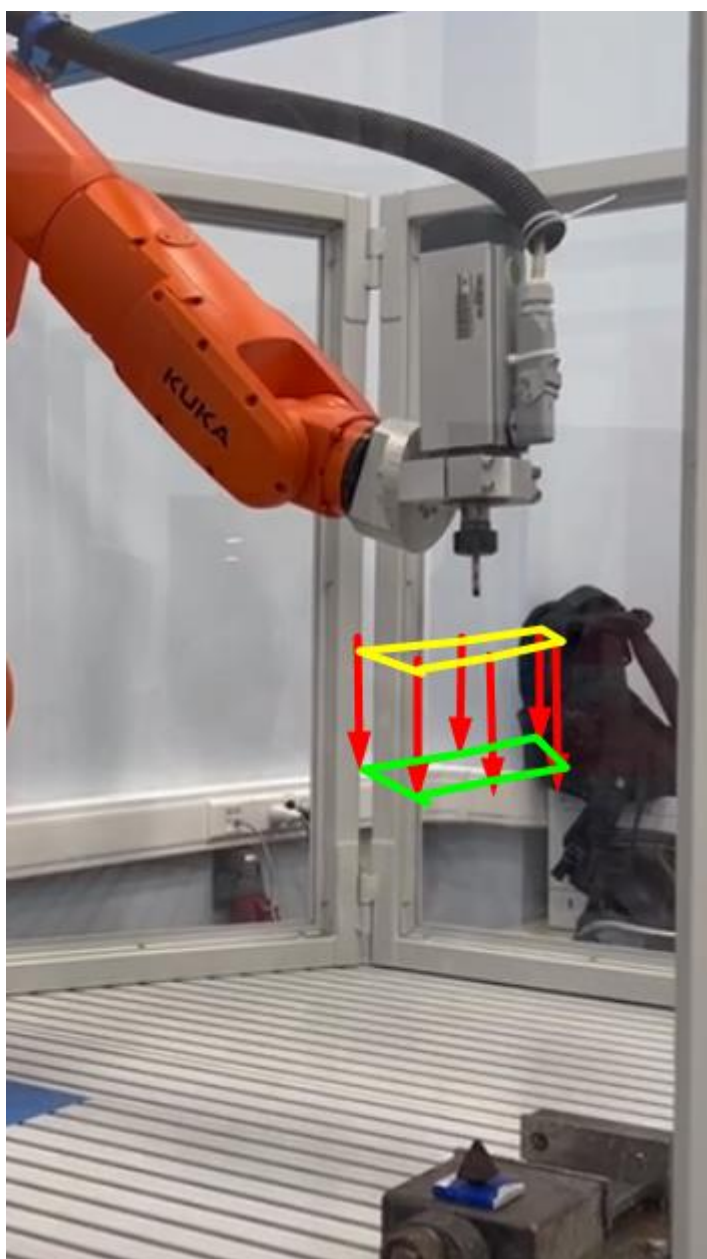


Рисунок 1 – Двумерный массив точек

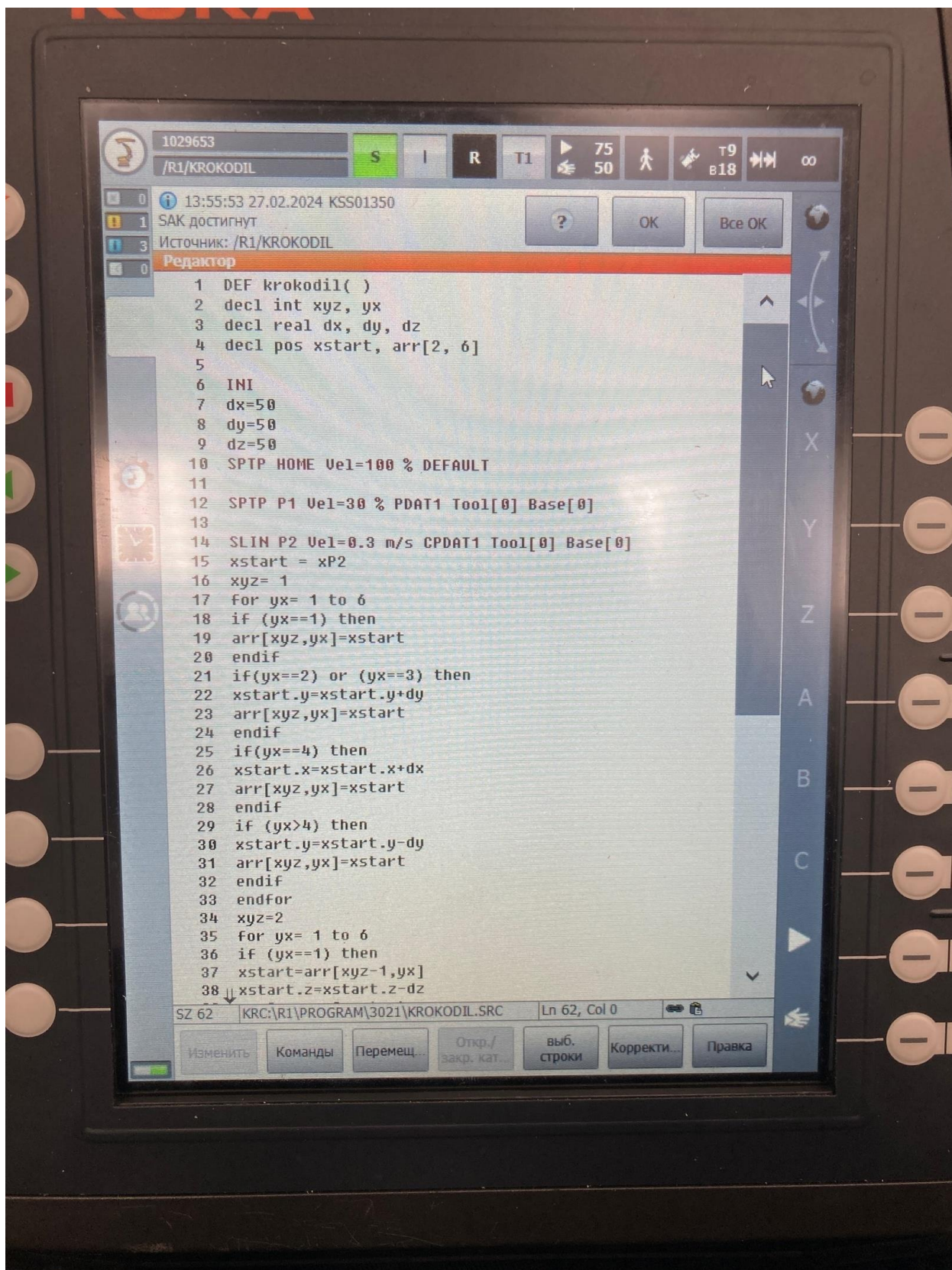


Рисунок 2 – Программа на пульте работа



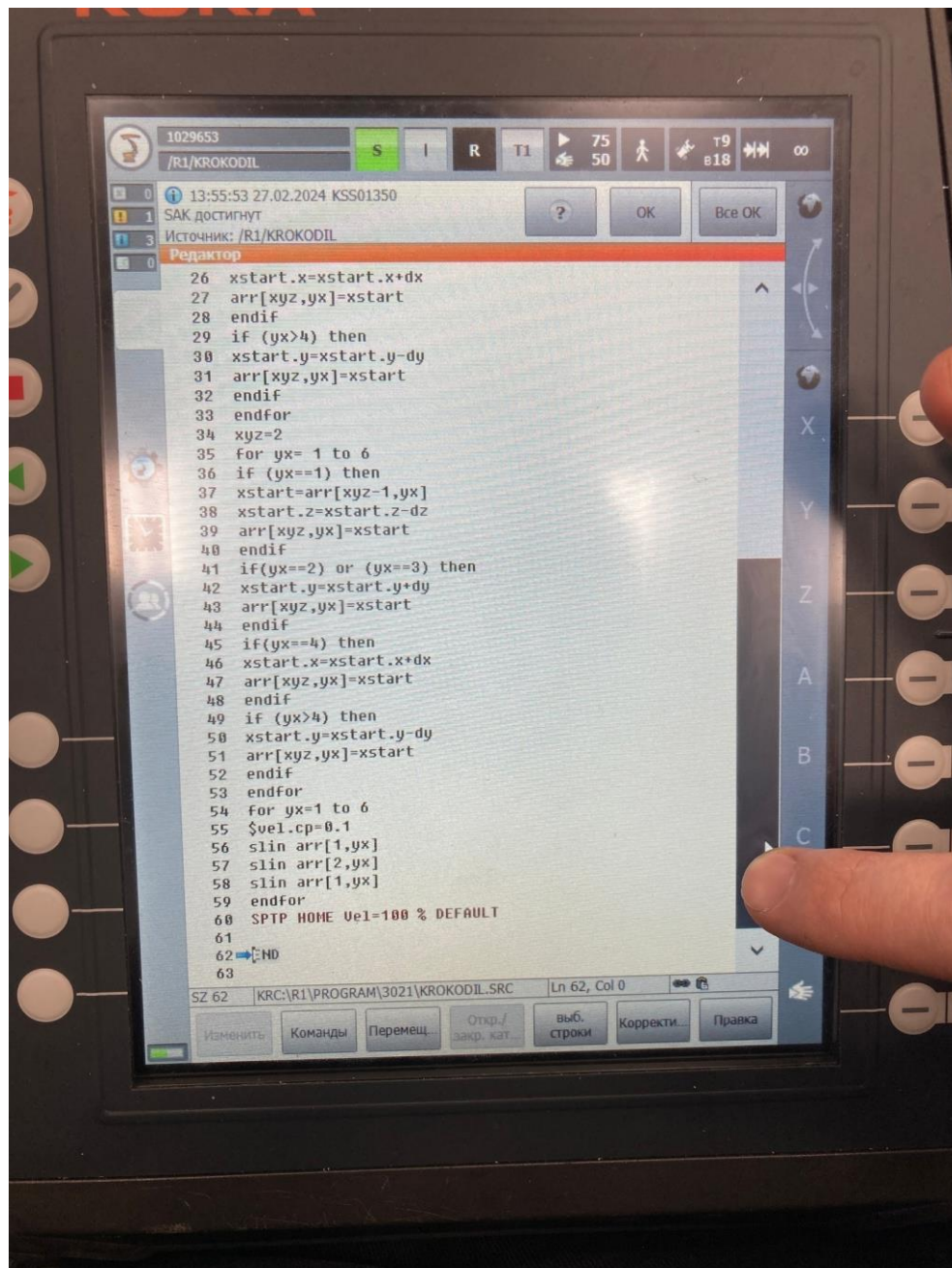


Рисунок 3 – Программа на пульте работа

## Выводы

В ходе данной лабораторной работы была разработана программа управления с двумерным массивом точек на промышленном роботе KUKA.