



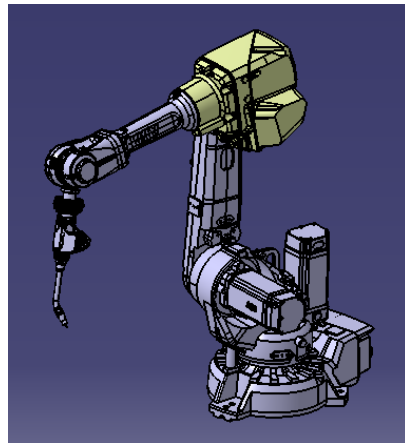
Coşkunöz Engineering and Technological Solutions

Задание 1

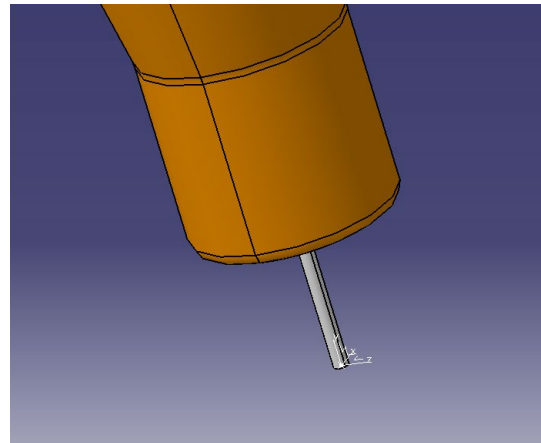
Задание.

1. Собрать робота и сварочную горелку, настроить кинематические связи. Задать ограничения.
2. Определить 0 рабочего инструмента.(сварочной горелки)
3. Собрать позиционер, настроить кинематические связи. Задать ограничения. Связать в одну систему с роботом.
4. Смоделировать процесс сварки изделия, написать траектории движения, согласно расположения сварного шва.
5. Требуется учесть положение сварочной горелки. (https://svarka74.ru/azbuka-svarki-spravochnyy-razdel/svarka_mig_mag/tekhnika_provedeniya_svarki_metodom_mig_mag/).
6. Требуется учесть скорость сварки 8 мм/сек. Скорость перемещения робота из домашнего положения не регламентируется. Скорость поворота позиционера не регламентируется.
7. Требуется исключить столкновения робота с позиционером и сварным изделием.
8. Составить циклограмму процесса.

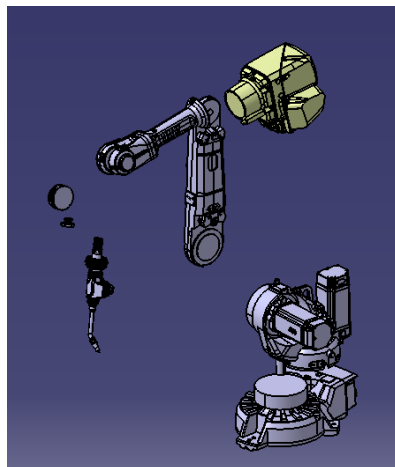
Общий вид робота.



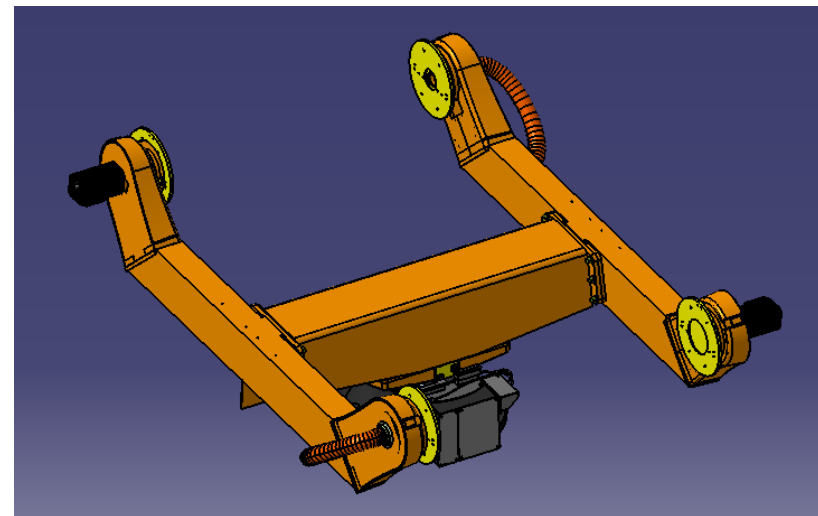
О инструмента, сварочной горелки.



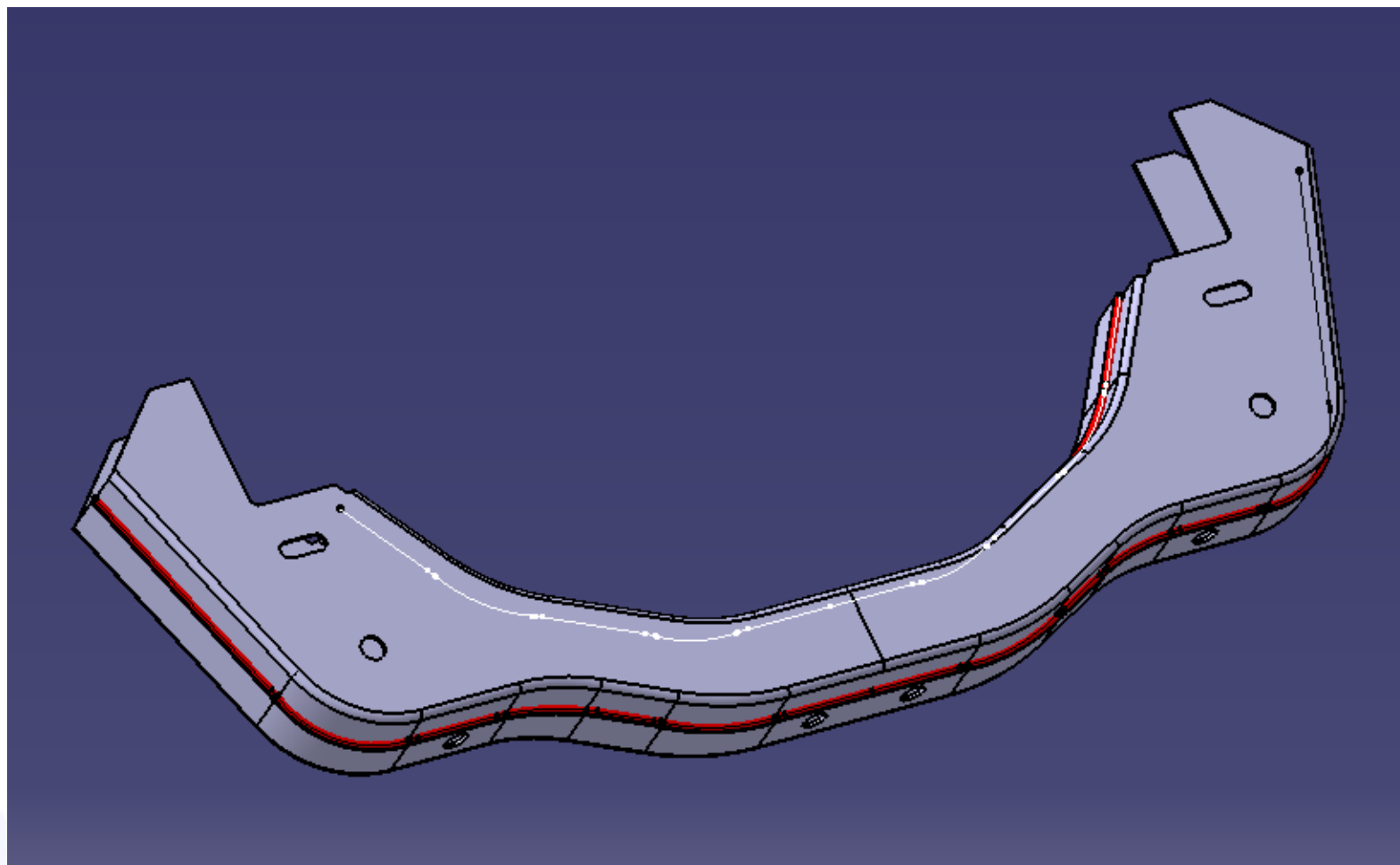
Узлы робота.



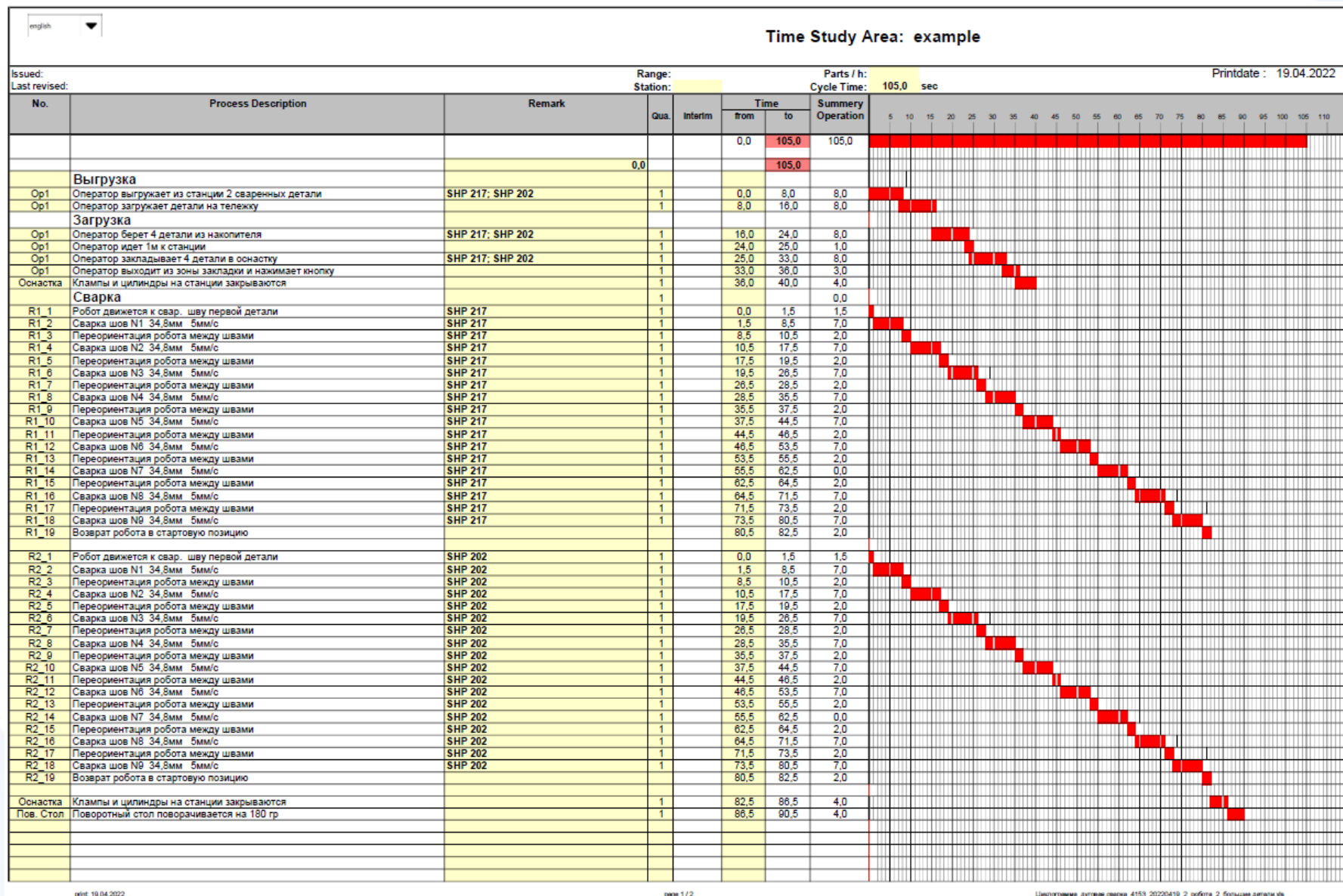
Общий вид позиционера.



Сварное изделие.



Пример циклограммы.





Coşkunöz Engineering and Technological Solutions

Удачи!

420500, Республика Татарстан,
Верхнеуслонский муниципальный район,
город Иннополис, ул. Университетская,
д.5, помещение №14

420500, Republic of Tatarstan,
Verkhneuslonsky municipal district,
the city of Innopolis, Universitetskaya st.,
5, room number 14