

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования
«САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ
АЭРОКОСМИЧЕСКОГО ПРИБОРОСТРОЕНИЯ»

КАФЕДРА № 32

ОТЧЁТ
ЗАЩИЩЕН С ОЦЕНКОЙ

Старший преподаватель

должность, уч. степень, звание



подпись, дата

В.Е. Белай

инициалы, фамилия

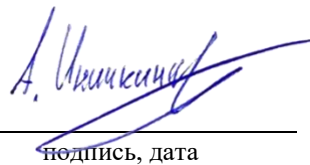
ОТЧЁТ О ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ

ДВУМЕРНЫЙ МАССИВ ТОЧЕК

по дисциплине: УПРАВЛЕНИЕ РОБОТАМИ И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИМИ
СИСТЕМАМИ

РАБОТУ ВЫПОЛНИЛ

СТУДЕНТ гр. № 3021



подпись, дата

А.Е. Иничкин

инициалы, фамилия

Санкт-Петербург 2024 г.

Цель работы:

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

Теоретические сведения:

Теоретическое представление исполнительной программы представлено на рисунке 1.

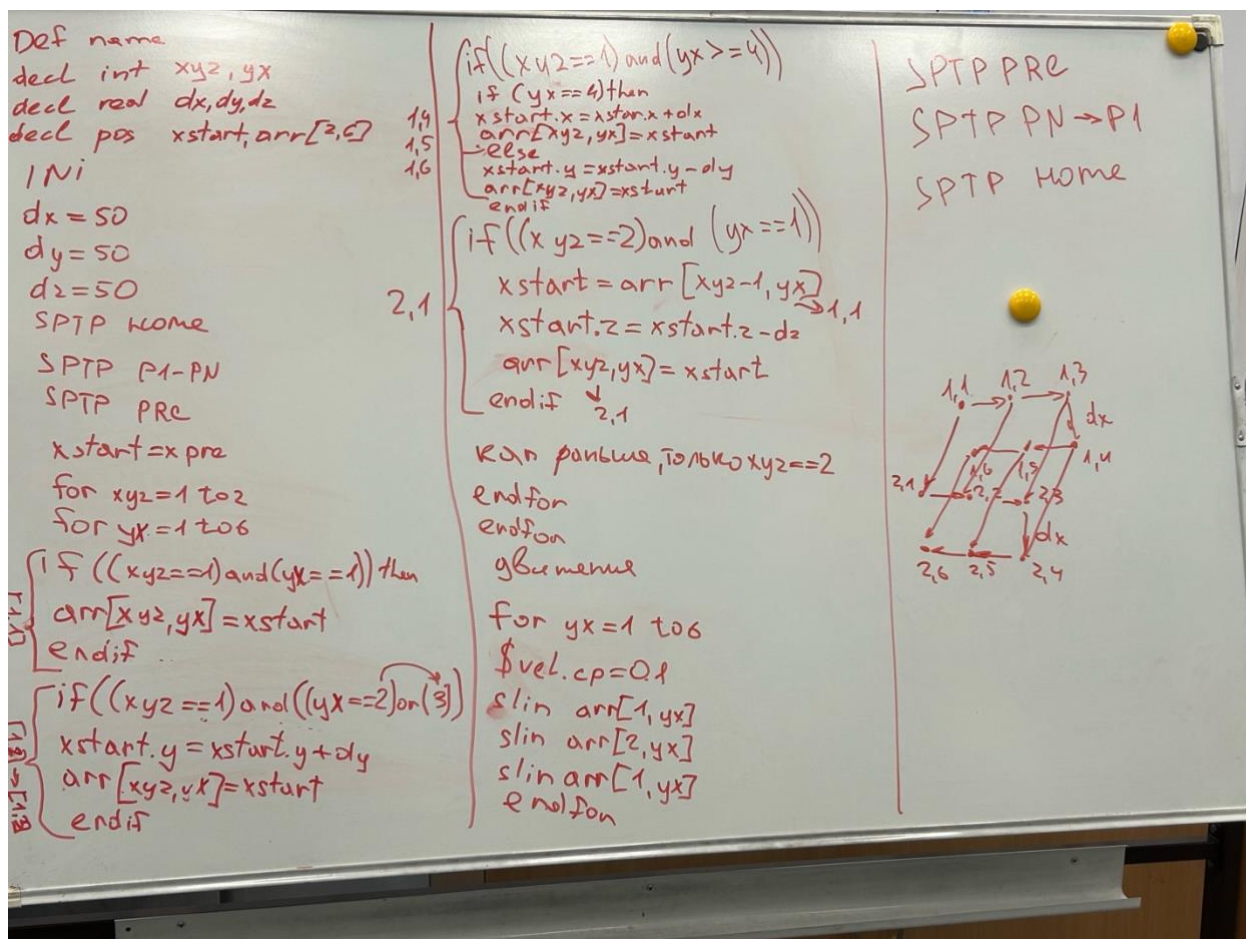


Рисунок 1 – теоретическое представление программы

Выполнение работы

Для выполнения работы был написан исполнительный код. Принципиальное исполнение - движение инструмента манипулятора по двуслойному массиву точек 2x3. Код представлен на рисунке 2 и 3

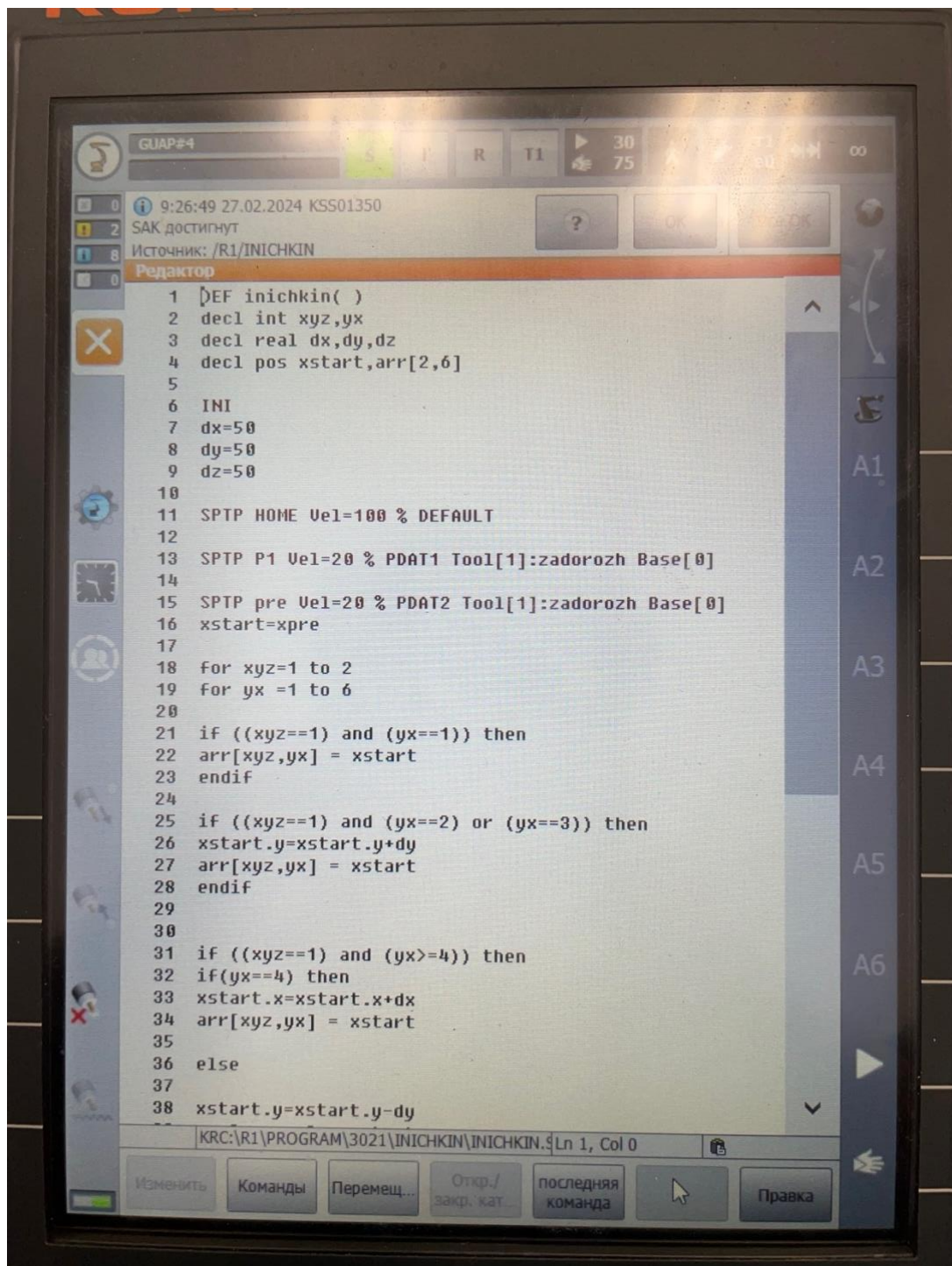


Рисунок 2 – Код программы

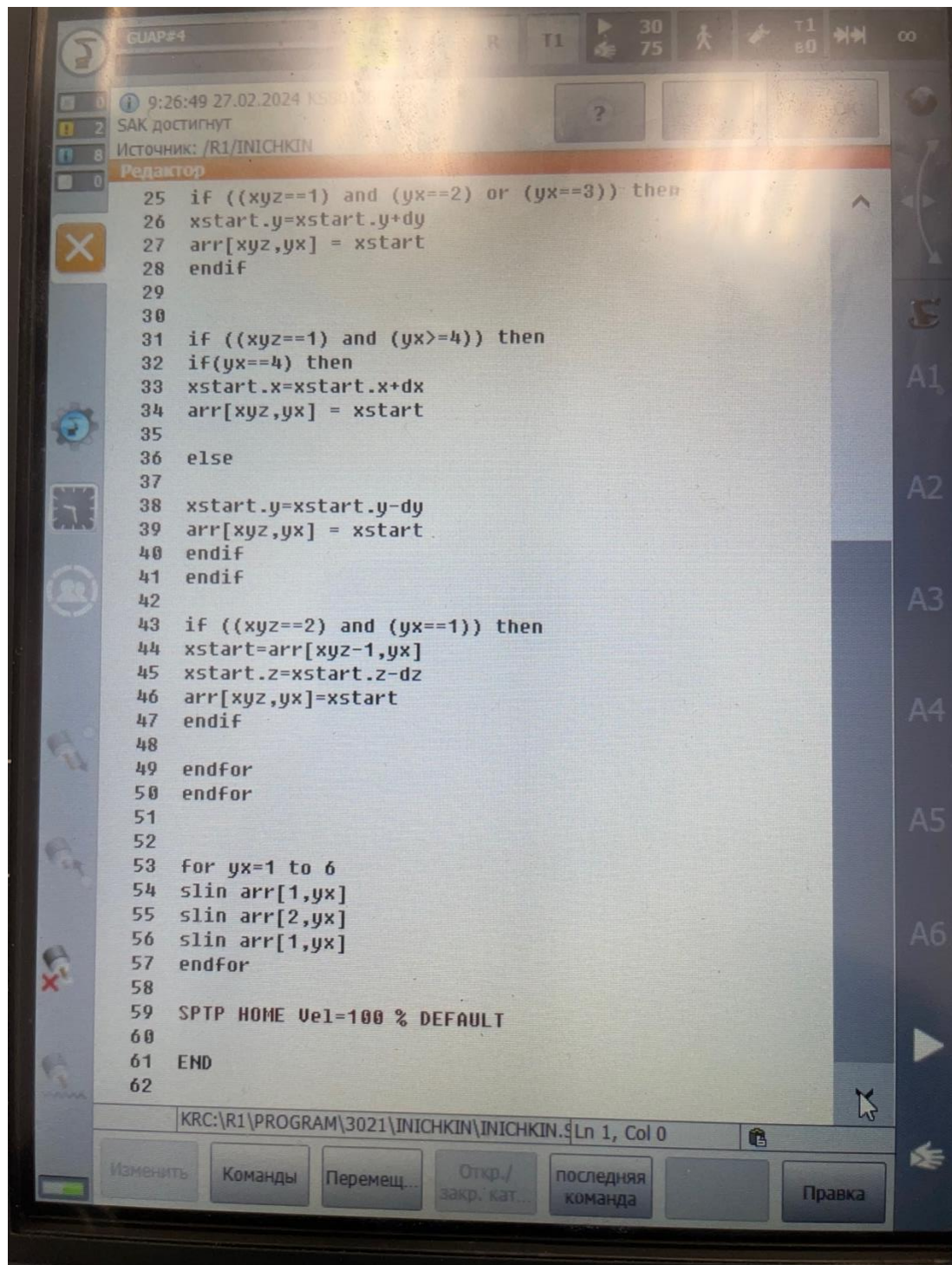


Рисунок 3 - Код программы

Вывод

В ходе выполнения работы были получены знания о программировании промышленного манипулятора с использованием двумерного массива. Так же был реализован исполнительный код для промышленного робота KUKA.