

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

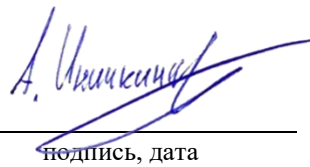
ОТЧЁТ О ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ

ОДНОМЕРНЫЙ 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 одномерным массивом точек на промышленном роботе KUKA.

## Теоретические сведения:

Теоретическое представление исполнительной программы представлено на рисунке 1.

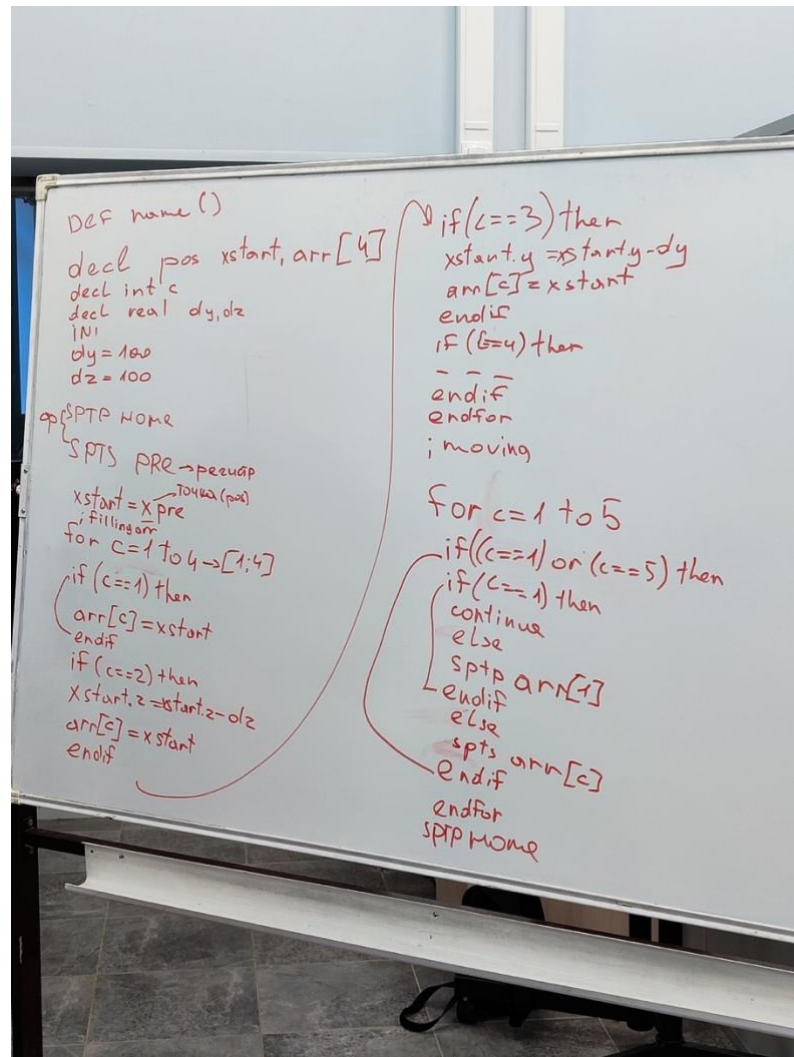


Рисунок 1 – теоретическое представление программы

## Выполнение работы

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

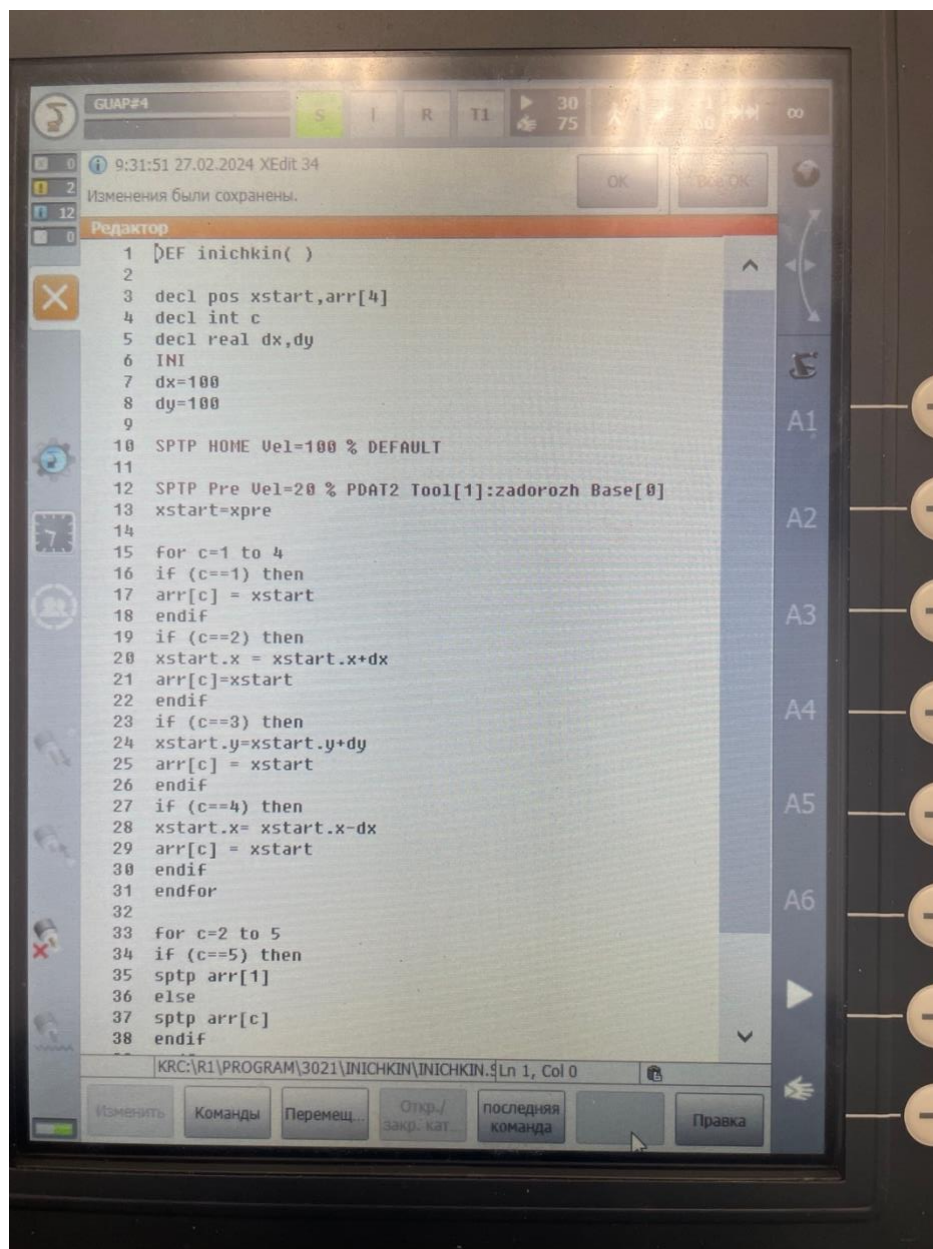


Рисунок 2 – Код программы

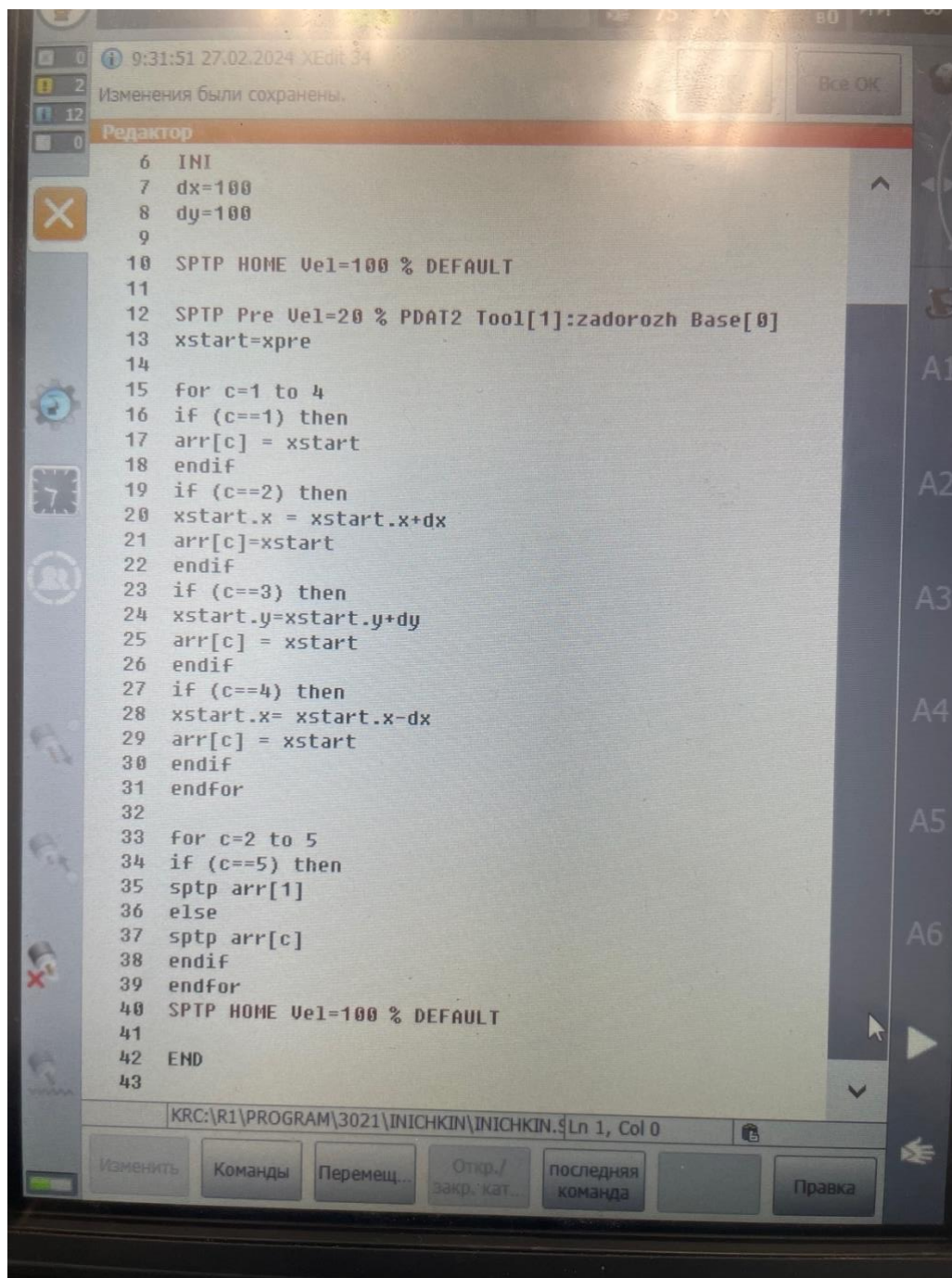


Рисунок 3 - Код программы

## Вывод

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