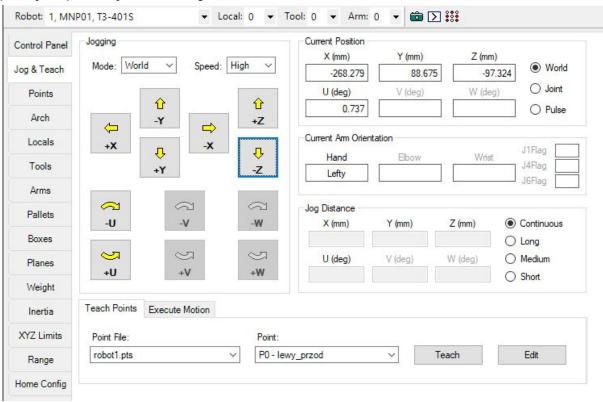
Sprawozdanie - Podstawy Robotyki

Grupa 3a	Wtorek 12:45
Data wykonania:	13.11.2018r
Zespół nr 1	Łukasz Leśny Michał Krzyszczuk Szymon Kuczaty

Po zaznajomieniu się z instrukcją zaczęliśmy pozycjonować ramie i zapisywać punkty w pamięci z pomocą robot managera



Lista zdefiniowanych punktów:

Nur	mber	Label	X	Y	Z	U	Local	Hand
	0	lewy_przod	_przod 280.332	235.012	-102.782	-84.783	0	Lefty
	1	telefon	-271.669	20.209	-91.762	-0.616	0	Lefty
	2	start_wsuwanie	-198.854	88.671	-97.324	0.747	0	Lefty
	3	lap	-286.219	88.676	-97.324	0.736	0	Lefty
	4	start_prosto	-287.496	259.754	-35.207	-84.351	0	Lefty
	5	wysun	-55.315	259.754	-35.207	-84.353	0	Lefty
	6							
	7							
	8							
	9							
	10	zostan	-55.313	391.850	-35.668	-84.356	0	Lefty
- 6								

Następnie zaprogramowaliśmy robota do wykonywania prostego ruchu pomiędzy zdefiniowanymi punktami, w rezultacie, robot przenosił różnymi metodami (po lini prostej, okręgu, skokiem) klocek po stole i odkładał w to samo miejsce.

```
Function main
Motor On
Power High
Speed 100, 100, 100
Do
Go start_wsuwanie
Move lap
On chwytak
Go start_prosto
Move wysun
Move zostan
Go lap
Off chwytak
Move start_wsuwanie
Loop
Fend
```

Kolejny program służy do ustawiania klocków jeden na drugim (w nieskończoność)

```
Function main
Motor On
Power High
Speed 100, 100, 100
Do
    Jump start LimZ -38
    Move gotowy do chwytu czerwony
    On chwytak
    Jump pozycja dopuszczenia
    Off chwytak
    Move podjazd_do_chwytania_2
    Move zacisnij oba
    On chwytak
    Jump gotowy_do_chwytu_czerwony LimZ -40
Loop
Fend
```

Wnioski:

Dzięki swojemu środowisku programistycznym i językowi programowania podobnego do C można w prosty sposób i bez większej wiedzy zaprogramować pracę robota który bez może być użyty w środowisku produkcyjnym