

Міністерство освіти і науки України
Національний технічний університет України
«Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського»
Факультет інформатики та обчислювальної техніки
Кафедра інформаційних систем та технологій

МКР-2

з дисципліни « Робототехнічні системи та комплекси - 3 »

Прийняв:

Остапченко К. Б.
(Прізвище, ініціали викладача)

Виконала:

студентка гр. ІК-12
залікова книжка ІК-1218

Макарчук О. В.
(Прізвище, ініціали студента)

Київ – 2024р.

Макареук Ольга К-12 *Габ.*

② Траєкторію руху праворук від контуру 1-2
від кульової точки

Радіус робочої ^{кромки} фрези $R_{\text{фр}} = 5 \text{ мм}$ $M_{1,5}$
Дискретність верстата $D = 1 \text{ мм}$

Точки:

$e_1 (60; 5)$

$e_2 (30; 5)$

$e_3 (0; 35)$

$e_4 (30; 65)$

$e_5 (60; 100)$
~~100~~

Точки + 5 мм:

$e_1 (60; 0)$

$e_2 (30; 0)$

$e_3 (0, 2; 30)$

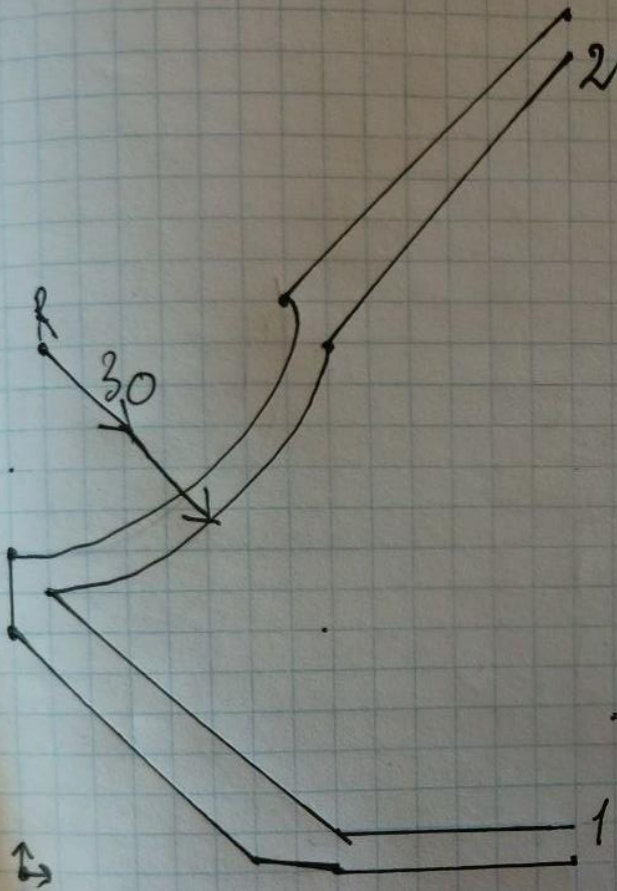
$e_4 (\cancel{30; 65}) (-5; 30)$

$e_5 (\cancel{60; 100}) (-5; 40)$

$e_6 (\cancel{60; 100}) (30; 70)$

$e_7 \# (60; 105)$

Макорчук Ольга К-12 *Рубеж*



Точки у відносній системі координат

$e_1(60; 0)$

$e_2(-30; 0)$

$e_3(-29,8; 30)$

$e_4(-34,8; 0)$

$e_5(-39,8; 40)$

$e_6(9,8; 30)$

$e_7(50,2; 75)$

No0 G91

No1 G00 X60 Y0

No2 G01 X-30 Y0

No3 G02 X-29,8 Y30

No4 G03 X-34,8 Y0

No5 G04 X-39,8 Y40 10 J25

No6 G05 X9,8 Y30

No7 G06 X50,2 Y75