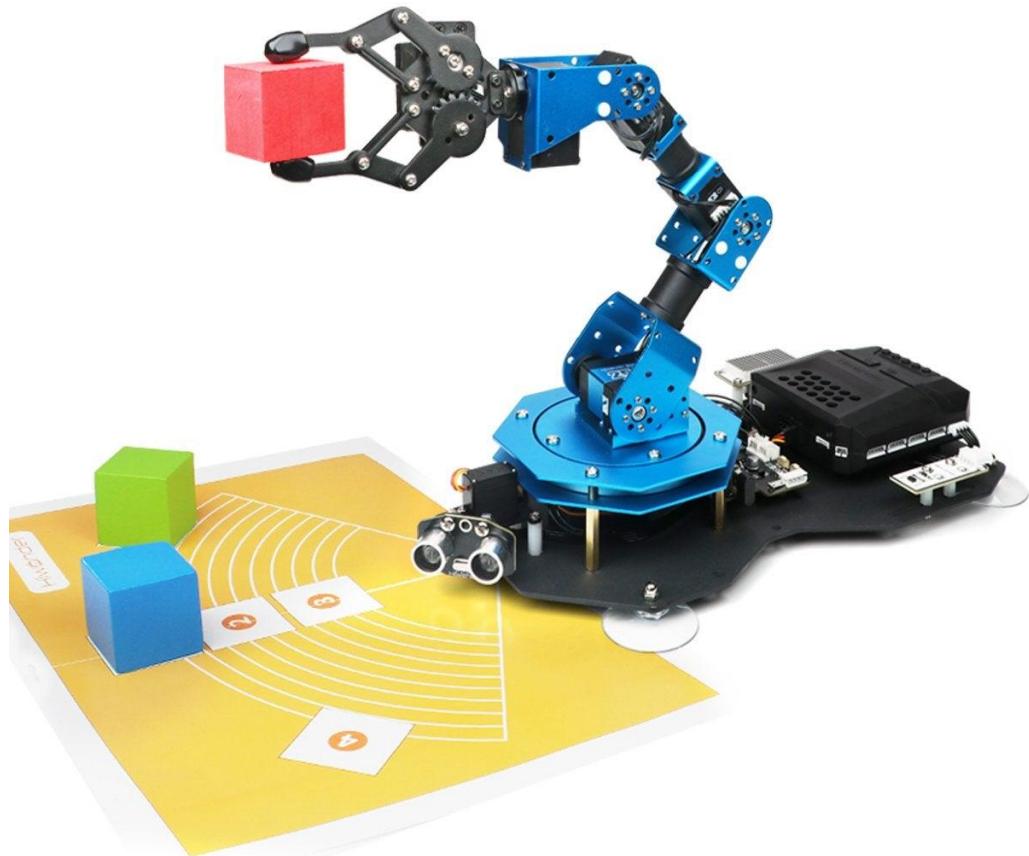


СЕГОДНЯШНЯЯ ЦЕЛЬ



Сегодня мы соберем все части манипулятора.

Данная конструкция содержит 6 степеней свободы.

Программируется не отдельно каждый мотор, а все одновременно.

На фото представлен промышленный манипулятор фирмы Kuka

- Данное устройство предназначено для автоматизации производства. Оно является высокоточным и исключает человеческий фактор при выполнении своих функций. Ни одно современное производство не обходится без данного оборудования.



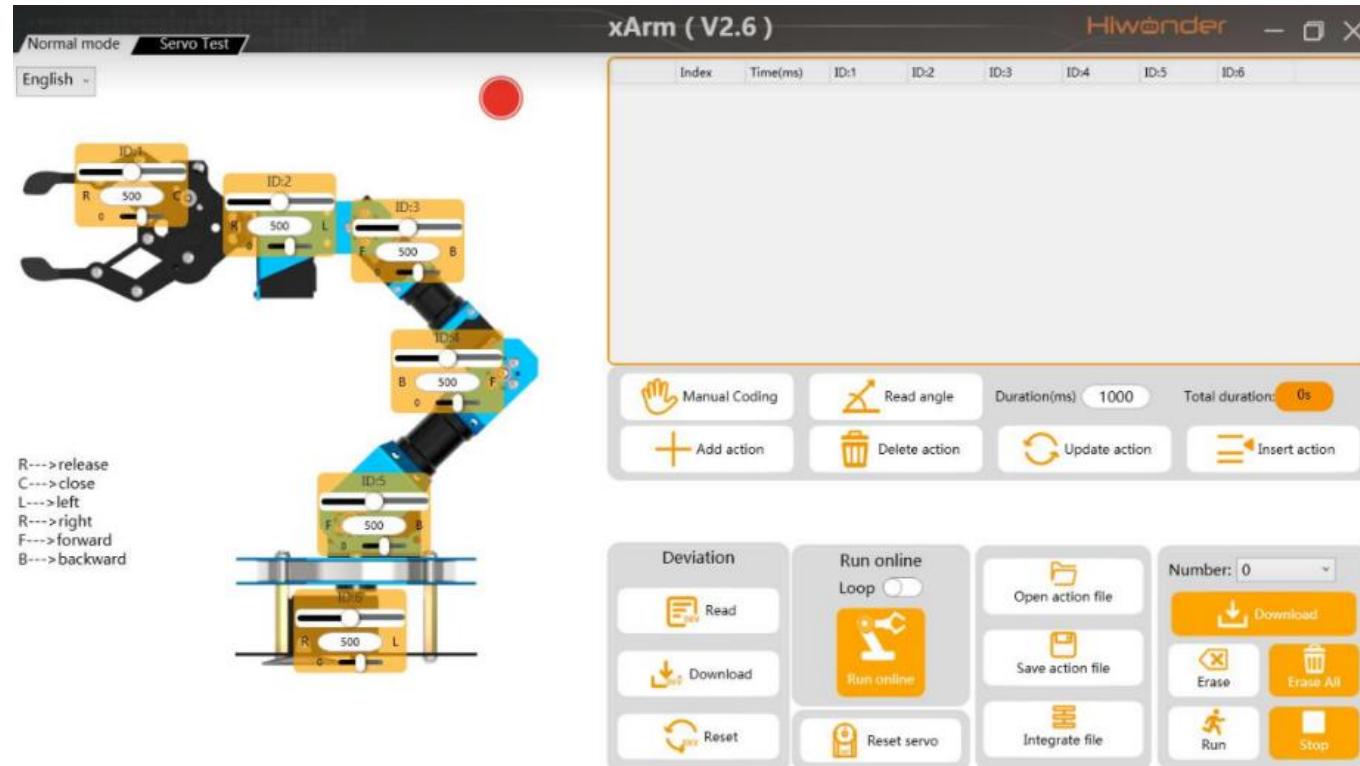
Составные части манипулятора

* СОБРАННАЯ КОНСТРУКЦИЯ ИМЕЕТ ПРАКТИЧЕСКИ ТАКИЕ ЖЕ ВОЗМОЖНОСТИ КАК И РЕАЛЬНЫЙ МАНИПУЛЯТОР НА ПРОИЗВОДСТВЕ.



ПРОГРАММИРОВАНИЕ

Сегодня мы с вами познакомимся с запуском конструкции с помощью программы xArm v2.6



ВЫПОЛНИТЕ ЗАДАНИЯ

Задание 1. Поднять кубик перед роботом

Задание 2. Переместить кубик перед роботом в правую часть

Задание 3. Постройте столбик из 3х кубиков которые находятся перед роботом

ЧТО МЫ СЕГОДНЯ УЗНАЛИ?*

*ВОПРОСЫ ДЛЯ ПРОВЕРКИ УСВОЕНИЯ МАТЕРИАЛА

- Как включить электронное устройство?
- Где осуществляется программирование?
- Из каких элементов состоит конструкция?
- Для чего нужен данный вид техники?