

# 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.

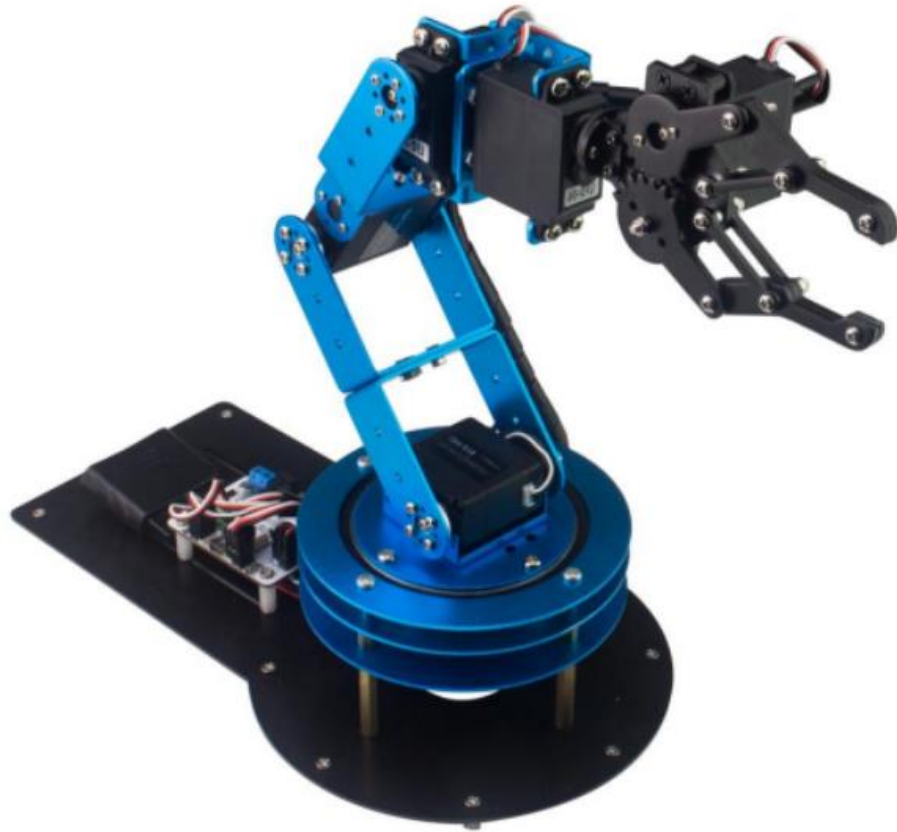


# Составные части манипулятора

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



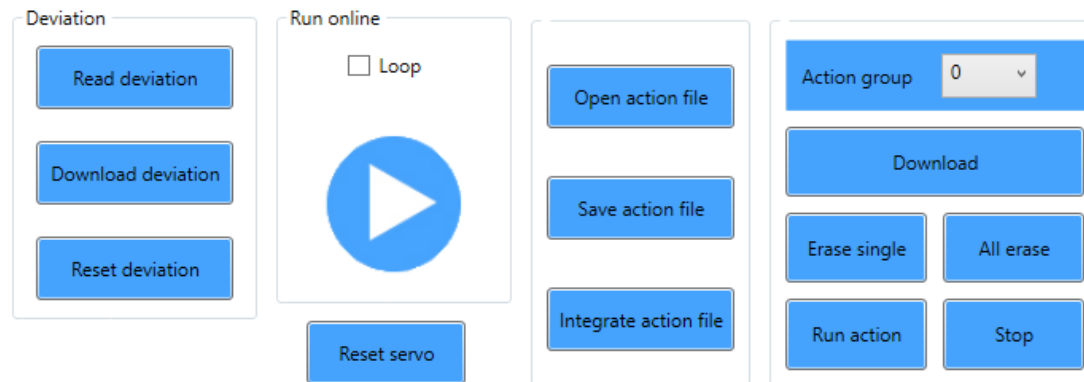
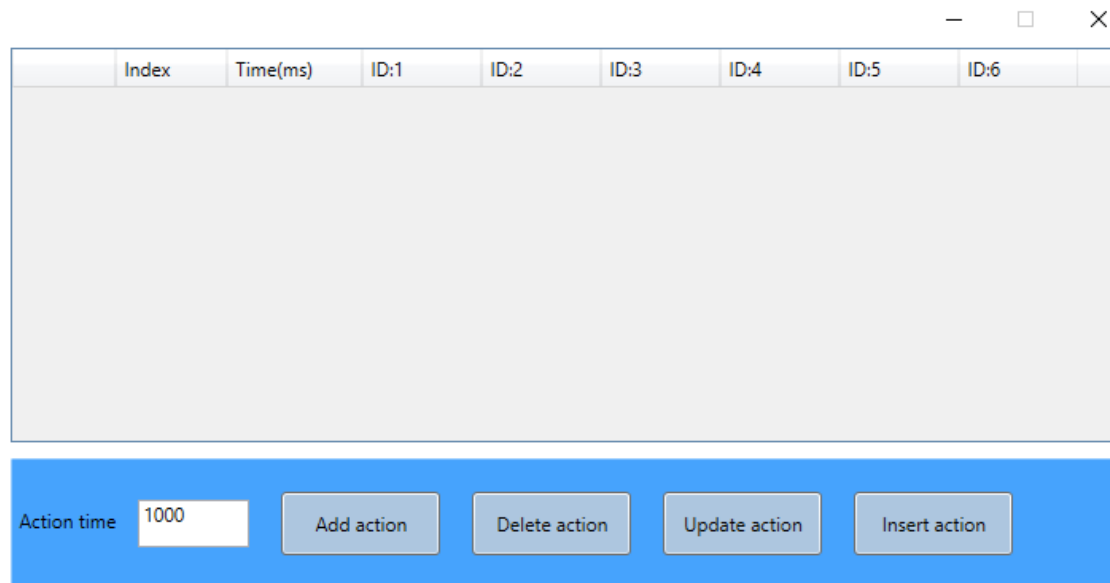
# Сборка



# ПРОГРАММИРОВАНИЕ в приложении LeArm v2 1

В правой части происходит написание программы непосредственно по углу поворота двигателей и временем достижения данного положения.

Так же загрузка программы в модуль, ее сохранение, и количество повторений(один раз/бесконечно)



# Практикум

Задание 1: подними кубик вверх

Задание 2: создай башню из двух кубиков

# ЧТО МЫ СЕГОДНЯ УЗНАЛИ?\*

## \*ВОПРОСЫ ДЛЯ ПРОВЕРКИ УСВОЕНИЯ МАТЕРИАЛА

---

- Что такое манипулятор?
- Где используются манипуляторы?
- Какие электронные элементы используются в конструкции?