



Politechnika Wrocławska



WYDZIAŁ ELEKTRYCZNY

INSTYTUT MASZYN, NAPĘDÓW I POMIARÓW
ELEKTRYCZNYCH

Laboratorium Napędu robotów

PR 2

*Budowa, zasada działania robota RV-2AJ firmy
MITSUBISHI*

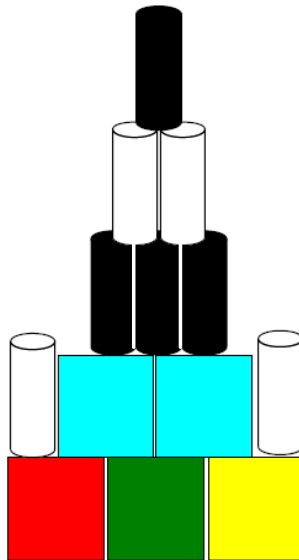
1. Cel ćwiczenia.

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z budową i zasadą działania robota ramieniowego RV-2AJ firmy MITSUBISHI oraz opracowanie w środowisku COSIMIR programu sterowania robotem dla przykładowego procesu paletyzacji elementów na stanowisku laboratoryjnym.

2. Przebieg ćwiczenia

1. Zaprogramowanie pracy robota w języku MelfaBasicIV:

- 1.1. Przeniesienie trzech elementów (klocków) z PALETY A na PALETĘ B po wskazanej przez prowadzącego trajektorii oraz wskazanej kolejności przenoszonych elementów.
- 1.2. Przeniesienie trzech elementów (klocków) z PALETY B na PALETĘ A po wskazanej przez prowadzącego trajektorii oraz wskazanej kolejności przenoszonych elementów.
- 1.3. Ułożenie kolejnych elementów (klocków oraz walców) w sposób pokazany na rysunku:



3. Zaprogramowanie robota do wykonywania ciągłej pracy z dostępnymi elementami.
4. Sporządzenie sprawozdania z wykonanego ćwiczenia.