



Politechnika Wrocławska



WYDZIAŁ ELEKTRYCZNY

INSTYTUT MASZYN, NAPĘDÓW I POMIARÓW  
ELEKTRYCZNYCH

## Laboratorium Napędu robotów

PR 3

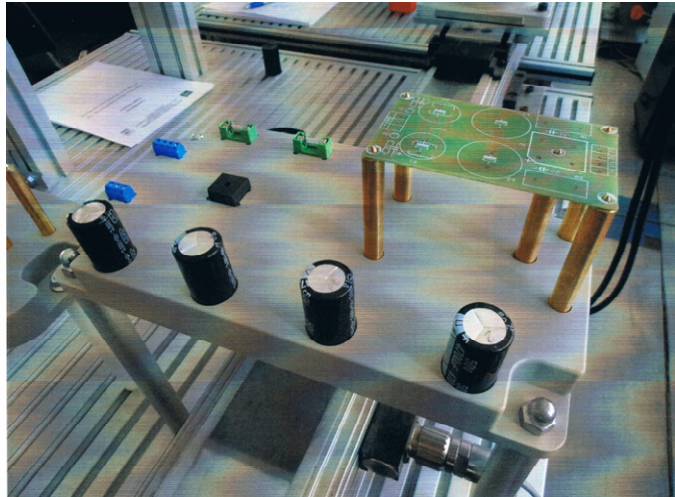
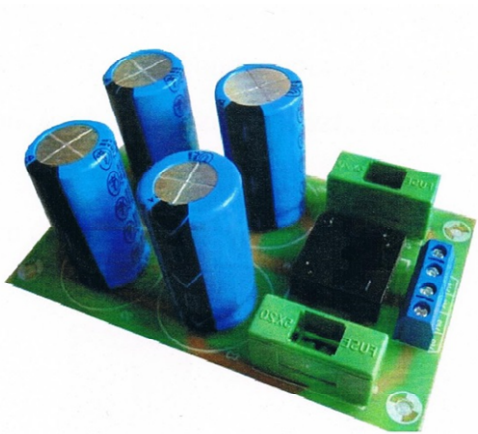
*Budowa, zasada działania robota RV-3SB firmy  
MITSUBISHI*

## 1. Cel ćwiczenia.

Celem ćwiczenia jest zapoznanie się z budową i zasadą działania robota ramieniowego RV-3SB firmy MITSUBISHI oraz opracowanie za pomocą panelu sterującego RT46b programu sterowania robotem dla przykładowego procesu montażu prostego zasilacza dostępnego na stanowisku laboratoryjnym.

## 2. Przebieg ćwiczenia

1. Zapoznanie się z budową robota RV-3SB, układami napędowymi i sterowania
2. Zapoznanie się z obsługą panelu sterującego RT46b
3. Opracowanie i uruchomienie za pomocą panelu sterującego RT46b programu do sterowania procesem montażu prostego zasilacza



3. Sporządzenie sprawozdania z wykonanego ćwiczenia.