

Środowisko symulacyjne robotów przemysłowych Roboguide

Opis zadania

Wymagania wstępne:

Zapoznać się z opisem środowiska Roboguide przedstawionym w artykułach a Biuletynie Automatyki nr 45 (3/2005) i 48 (2/2006).

Przebieg ćwiczenia:

Korzystając z opisu przedstawionego w powyższych artykułach skonfigurować środowisko z robotem Fanuc wyposażonym w chwytak oraz zaplanować realizację zadania przenoszenia elementu między dwoma wyznaczonymi punktami.

Sprawozdanie:

W sprawozdaniu należy opisać zrealizowany program, wskazać elementy, które wymagały szczególnej uwagi, wskazać zalety wady zastosowania środowiska symulacyjnego do planowania działań robota.