

Предисловие

Тема 1. Промышленный робот РМ-01

Описание аппаратной части робота

Система передачи данных от внешнего ПК к СУ «Сфера-36»

Системы координат и программирование ПР РМ-01

Система команд ARPS

Лабораторная работа № 1. Изучение робота РМ-01, программирование траекторной задачи обхода заданных точек

Тема 2. Робот на базе системы управления IntNC-800 DR

Описание РТК IntNC-800 DR

Программирование РТК на языке IntLANG

Режимы управления роботом на базе СУ IntNC-800 DR

Лабораторная работа № 2. Изучение робота с СУ IntNC-800 DR, разработка управляющей программы нанесения герметика

Тема 3. Промышленный манипулятор IRB-140T на базе системы управления IRC 5

Манипуляционный робот ABB IRB-140T

Описание программной части

Среда виртуального программирования робота RobotStudio

Методика загрузки программы из RobotStudio в контроллер робота с последующим запуском

Лабораторная работа № 3. Программирование технологического цикла сборки на базе РТК ABB IRB-140T

Библиографический список

Приложения

Приложение 1. Мониторные команды робота РМ-01

Приложение 2. Программные команды робота РМ-01

Приложение 3. Программные команды робота с СУ1пШС-800 ЭЯ

Приложение 4. Робот ШВ-140Т: инструкции по управлению и программированию