

УДК 681.5

М. В. Ключко, маг.; Д. С. Карпович, доц., канд. техн. наук
(БГТУ, г. Минск);

И. А. Овцинов (ВГУИТ, г. Воронеж);

Dainius Udris (ВГТУ им. Гедиминаса, г. Вильнюс)

ОСОБЕННОСТИ ПРОГРАММИРОВАНИЯ УЧЕБНОГО СТЕНДА НА БАЗЕ ПРОМЫШЛЕННОГО РОБОТА KAWASAKI FS 03N

Цели работы: исследовать способы и методы управления, программирования промышленным роботом Kawasaki FS 03N; изучить AS язык программирования с помощью программного обеспечения KCwinTCP.

AS система управляет роботом в соответствии с заданными командами и программами. Во время выполнения программы могут использоваться некоторые типы функций такие как, отображение статуса состояния системы, позиционное текущее положение робота, запись данных во внешние устройства памяти, написание и редактирование программ. В AS системе роботы управляются и функционируют, основываясь на программе, которая создается до выполнения действий и описывает последовательность действий, необходимых для решения поставленной задачи. AS язык программирования разделяется на два вида: мониторные команды и программные инструкции.

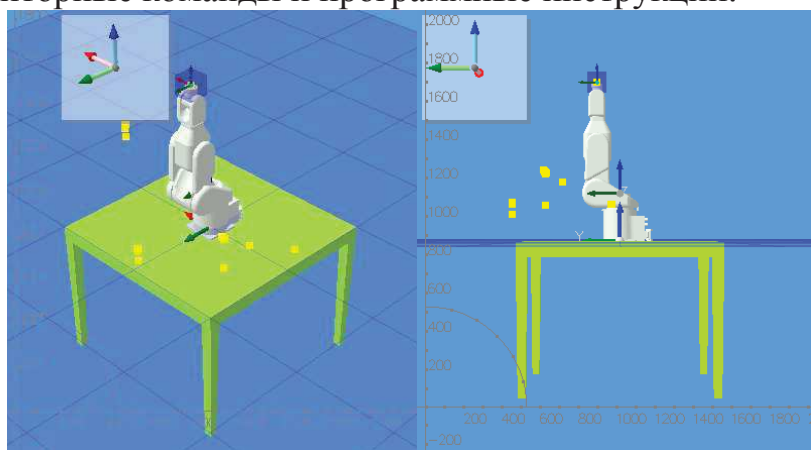


Рисунок – Визуализация промышленного манипулятора
Kawasaki FS 03N в начальной позиции

С использованием программного обеспечения KCwinTCP на AS языке с помощью персонального компьютера была получена программа перемещений деталей.