

Эта часть работы выложена в ознакомительных целях. Если вы хотите получить работу полностью, то приобретите ее воспользовавшись формой заказа на странице с готовой работой:

<https://stuservis.ru/kontrolnaya-rabota/224815>

Тип работы: Контрольная работа

Предмет: Робототехника (автоматизация роботов)

-

Заданы условия задачи: дана структурная схема манипулятора ПР (рисунок 1).

Рисунок 1 – Структурная схема манипулятора

Для данной структурной схемы манипулятора:

- 1) пронумеровать звенья, указать виды перемещений и классы кинематических пар;
- 2) определить число степеней подвижности ;
- 3) назначить размеры звеньев и задать диапазоны перемещений по степеням подвижности;
- 4) на основе кинематической схемы изобразить конструктивную кинематическую схему;

1 Справочник по промышленной робототехнике: в 2-х кн.. Кн. 1 / Под ред. Ш. Нофа; Пер. с англ. Д. Ф. Миронова и др. – Машиностроение, 1989. – 480 с.

2 Механика промышленных роботов. Учебное пособие для втузов: в 3-х кн. /Под ред. К. В. Фролова, Е. И. Воробьева. Кн. 3: Основы конструирования / Е. И. Воробьев, А. В. Бабич, К. П. Жуков и др. – М.: Высшая шк., 1989. – 38 с.

3 ГОСТ 2.701-84 ЕСКД Схемы. Виды и типы. Общие требования к выполнению.

Эта часть работы выложена в ознакомительных целях. Если вы хотите получить работу полностью, то приобретите ее воспользовавшись формой заказа на странице с готовой работой:

<https://stuservis.ru/kontrolnaya-rabota/224815>