



Spis treści

Wstęp	4
I. ROBOTYCZNY ASPEKT TEORETYCZNY	6
1. Definicje	6
2. Budowa robotów przemysłowych	8
3. Jednostka kinematyczna robota przemysłowego	10
4. Klasyfikacja robotów	12
5. Parametry techniczne robotów przemysłowych	15
6. Bezpieczeństwo pracy z robotem	16
Sprawdź swoją wiedzę	19
II. ROBOT ASTORINO	25
1. Ogólne informacje o robocie Astorino	25
2. Ruch robota – interpolacja	28
3. Układy współrzędnych robota	32
4. Tryby pracy robota	35
5. Podstawowe polecenia języka AS	42
6. Uruchamianie robota i jego oprogramowanie	48
Sprawdź swoją wiedzę	58
III. ZADANIA PRAKTYCZNE – PODSTAWY PRACY Z ROBOTEM ASTORINO	61
Indeks	66