

Ovládanie robotického ramena Kawasaki.

Bc. Matej Balga

Cieľom práce je analyzovať rôzne možnosti ovládania robotického ramena Kawasaki. Práca vznikla v spolupráci firmou HASKOM Automation s.r.o. V práci sa zaoberáme možnosťami ako ovládanie robota cez teach pendant, ale prioritne sme sa zamerali na možnosť ovládania robota cez počítač. V praktickej časti sme si vytvorili aplikáciu, ktorá nám umožňuje bezkáblové prepojenie počítača s robotom a jeho následné ovládanie pomocou príkazov v AS jazyku. Cieľom aplikácie bolo rozšíriť možnosti ovládania robota – pridanie možností, ktoré teach pendant neponúka.

Kľúčové slová: robot, Kawasaki, robotické rameno, ovládanie robota

