

ΕΡΓΑΣΤΗΡΙΟ ΡΟΜΠΟΤΙΚΗΣ
ΤΕΛΙΚΗ ΕΡΓΑΣΤΗΡΙΑΚΗ ΑΣΚΗΣΗ

Για την τελική εργαστηριακή άσκηση θα πρέπει να φτιάξετε και να προγραμματίσετε ένα εργασιακό περιβάλλον στο RoboDK, με έναν ή παραπάνω βραχίονες και βοηθητικούς μηχανισμούς (ιμάντες μεταφοράς κ.λ.π). Θα πρέπει να υπάρχουν τουλάχιστον ένας βραχίονας και ένας βοηθητικός μηχανισμός.

Το αρχείο .rdk που θα παραδώσετε θα πρέπει να συνοδεύεται και από ένα pdf αρχείο με αναλυτική περιγραφή της διαδικασίας.

Οι εργασίες που θα έχει να κάνει το ρομπότ μπορούν να είναι οι εξής:

- Φόρτωση/Εκφόρτωση – Τακτοποίηση αντικειμένων
- Συναρμολόγηση/Αποσυναρμολόγηση
- Μηχανική κατεργασία
- Σχέδιο

Μπορείτε να κάνετε και συνδυασμό κάποιων εκ των παραπάνω εργασιών.

Έχετε τη δυνατότητα να χρησιμοποιήσετε 3D CAD μοντέλα στο RoboDK, σύροντας απλώς το αρχείο στο workstation.

Μπορείτε να πάρετε ιδέες από τα παραδείγματα που είναι διαθέσιμα στο site του RoboDK:

<https://robodk.com/examples#examples-Cam2D>

Επίσης υπάρχουν διαθέσιμα workstation για εξάσκηση:

<https://robodk.com/files/training/>

Ημερομηνία παράδοσης: 16/1/2021

Γ. Γιαννακουδάκης