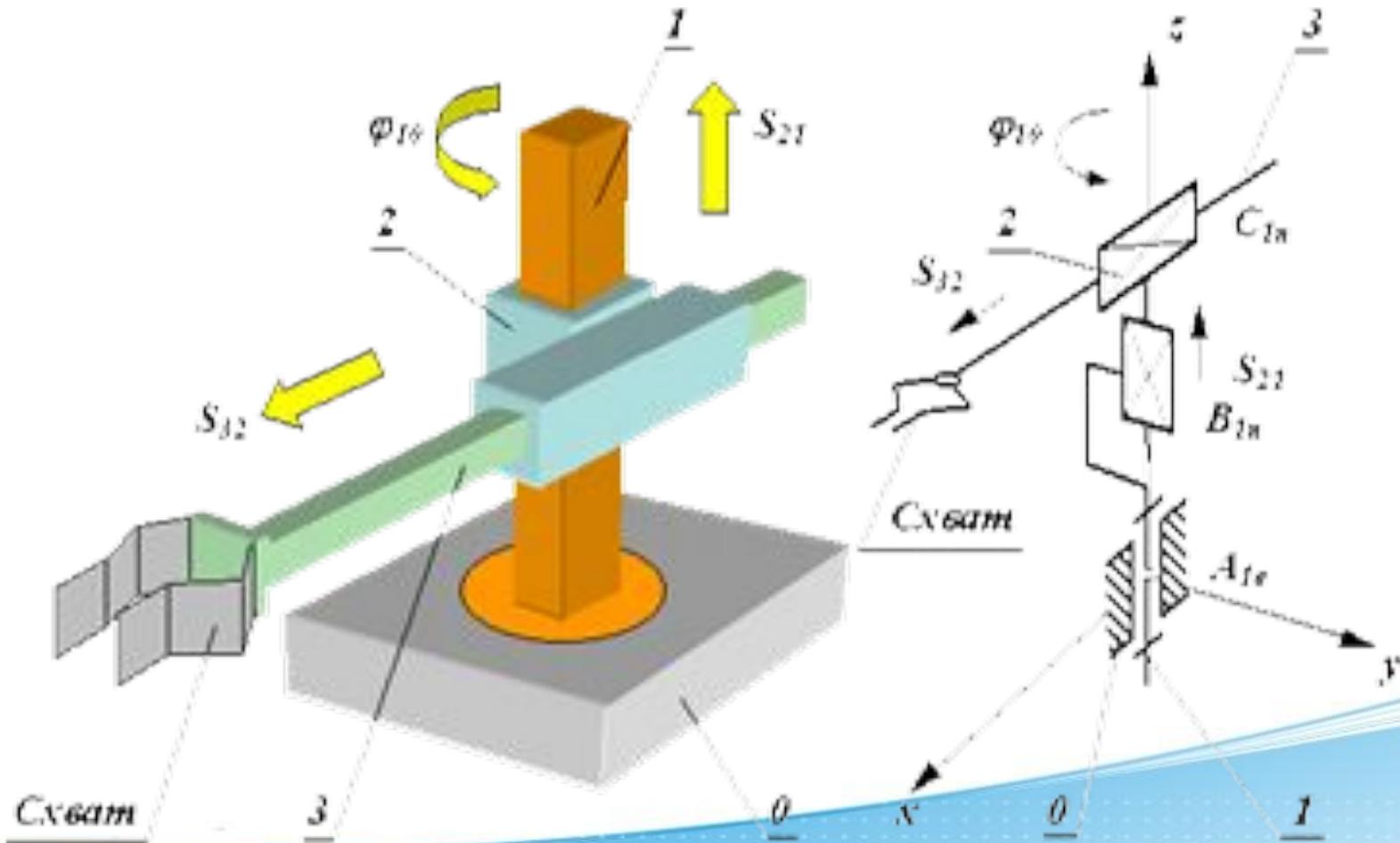
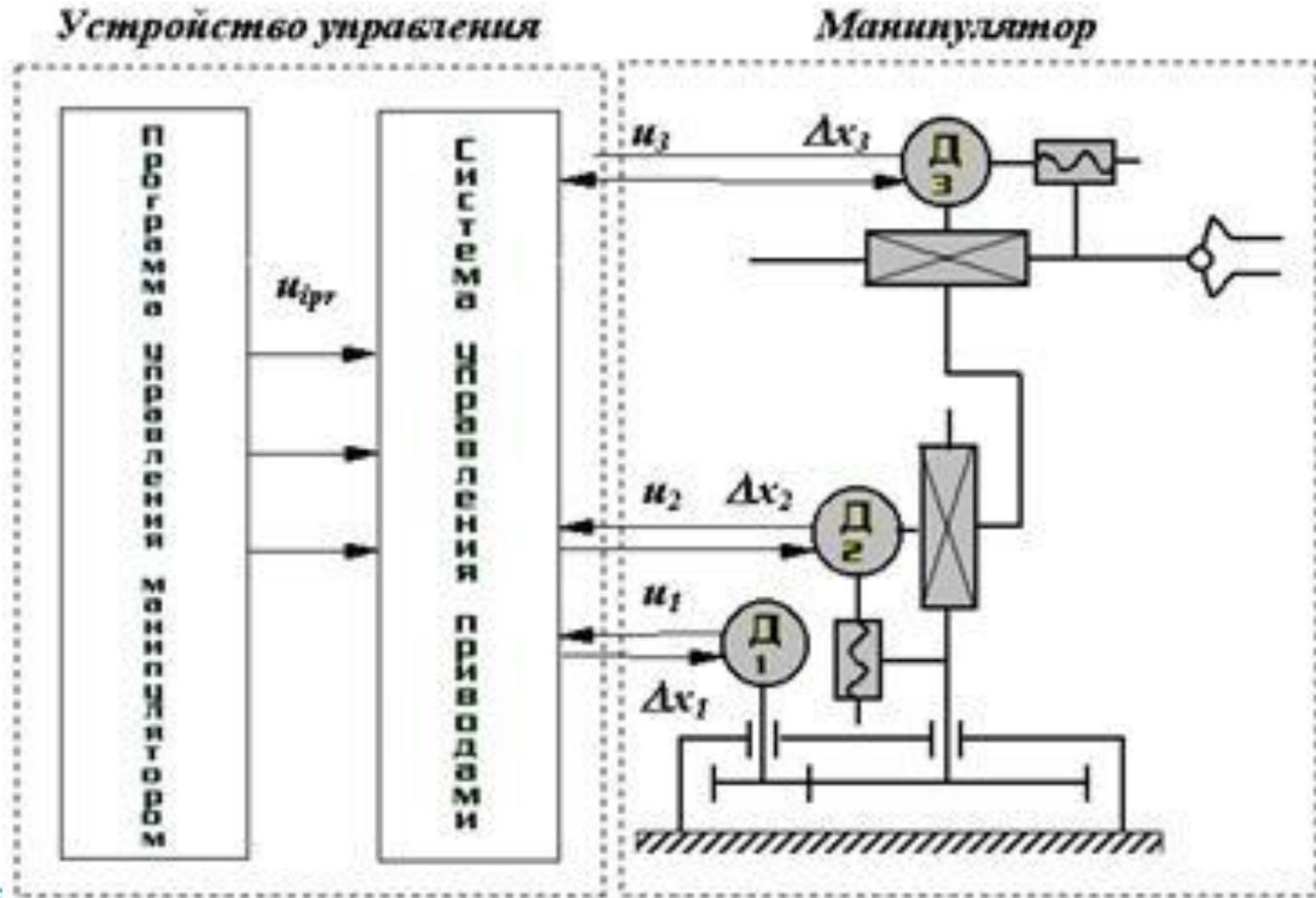


Практическое занятие 4
Электрическая схема приводов
трехподвижного манипулятора

Основной механизм руки манипулятора состоит из неподвижного звена 0 и трех подвижных звеньев 1, 2 и 3.



Для выполнения каждого из трех относительных движений манипулятор должен быть оснащен одним приводом вращательного движения и двумя приводами поступательного движения.

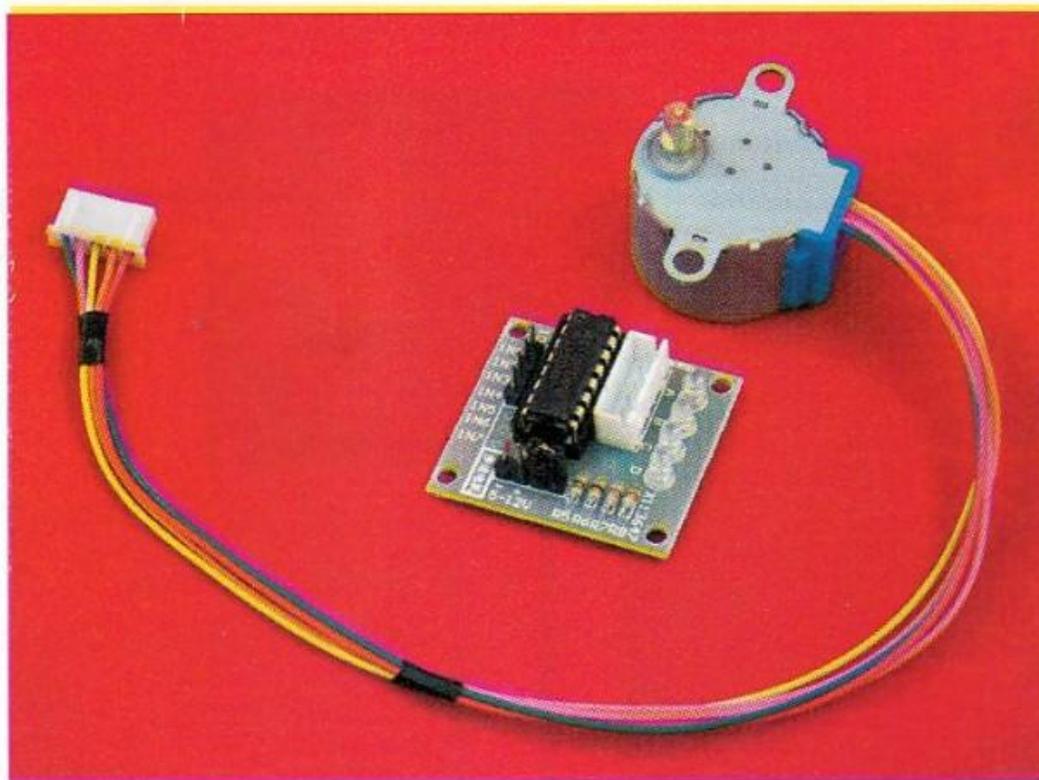


В качестве привода вращательного движения принимаем сервопривод Micro Servo 99.

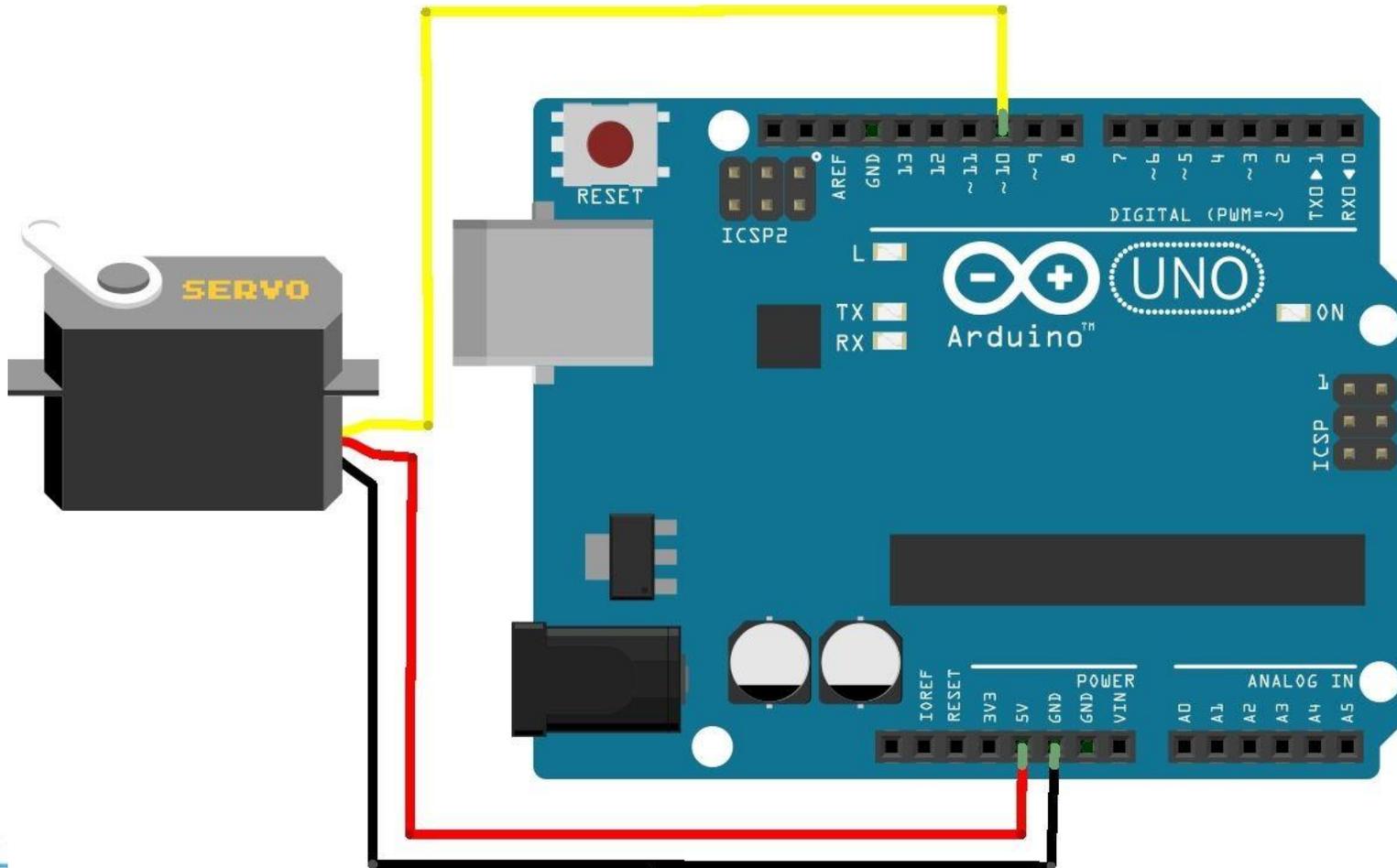


В качестве привода поступательного движения принимаем шаговый двигатель 28BYJ с платой управления.

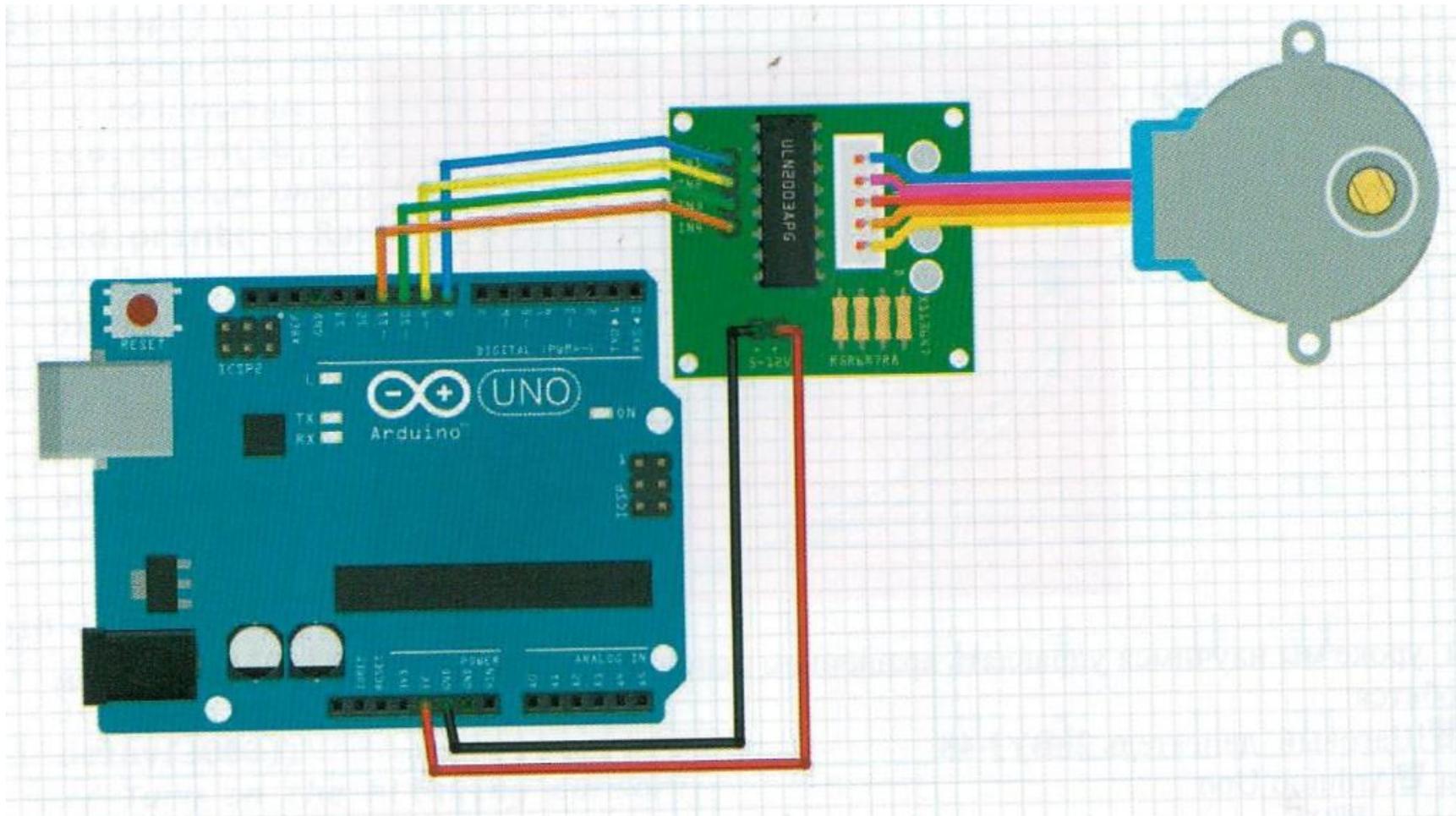
шаговый двигатель 28BYJ с платой управления



Электрическая схема привода вращательного движения



Электрическая схема привода поступательного движения



Задание на самостоятельную работу:

1. Изучить манипуляционные системы робота
2. Повторить лабораторную работу 3 и хорошо освоить смысл цифрового ввода и цифрового вывода.
3. Изучить программу управления двухосного джойстика с кнопкой и законспектировать.