



**ZAKŁAD PROJEKTOWANIA TECHNOLOGII**

**Laboratorium**

# **Projektowanie systemów zrobotyzowanych**

**Instrukcja 5**

**Temat: Budowa stanowiska zrobotyzowanego  
dla indywidualnego zadania**

Opracował: mgr inż. Arkadiusz Pietrowiak  
mgr inż. Marcin Wiśniewski

## **I. Eksportowanie pliku z utworzonym stanowiskiem**

Każde stanowisko wirtualne można tworzyć korzystając z zewnętrznych bibliotek i plików udostępnianych na stronie producenta. Tak utworzona aplikacja po zapisaniu będzie sprawnie się otwierać i działać jedynie na komputerze na którym została utworzona ponieważ ścieżki do poszczególnych bibliotek mogą się różnić. W celu umożliwienia pracy na jednym pliku kilku użytkownikom RobotStudio udostępnia funkcję Pack and Go. W zakładce **File/Share** klikając na opcję **Pack and Go** można dokonać spakowania zawartości całego projektu w tym utworzonego kodu RAPID a także wszystkich komponentów niezbędnych do uruchomienia pliku na innym komputerze. Otwieranie tak przygotowanego pliku odbywa się poprzez funkcję **Unpack and Work**.

## **II. Przebieg ćwiczenia:**

1. Zbudować stację zrobotyzowaną zaprojektowaną w rozwiązaniu teoretycznym (wg. instrukcji nr 3),
2. Zamodelować zaprojektowane ścieżki i określić trajektorie ruchu (wg. instrukcji nr 4),
3. Utworzyć symulację realizacji zadania roboczego na zaprojektowanej stacji (wg. instrukcji nr 4),
4. Wygenerować plik Pack and Go do dalszej pracy i optymalizacji stanowiska.