



107  
Lazienka przesłowe

106  
6,27 m2



Відповідно до ГОСТу 26686-85, промисловий робот – це автоматична машина, стаціонарна або рухома, що складається з маніпулятора, який має кілька ступенів рухомості й перепрограмованого пристрою програмного керування для виконання у виробничому процесі функцій переміщення й керування.

## Промисловий робот



## **Промисловий робот -**

автоматична машина з програмним керуванням, яка відтворює рушійні і розумові функції людини при виконанні виробничих процесів



**Промисловий робот для  
обслуговування фрезерного  
верстату**

# Структура промислових роботів

Механічна система  
(Маніпулятор);

Система програмного керування (ЕОМ);

Інформаційна система.

**Маніпулятор (від лат. manus-рука) –  
це механізм, який автоматично відтворює функції руки  
(ноги) людини при виконанні виробничих операцій шляхом  
переміщення об'єкта в просторі**





# Ковальсько-пресовий промисловий робот



Відбувається поступове впровадження роботів у всіх галузях виробництва, що пояснюється економічною ефективністю їх використання, підвищенням продуктивності праці, зменшенням строків пуску підприємств, підвищенням якості продукції, забезпеченням великої гнучкості технічних та організаційних завдань виробництва, а також вивільненням робітників із небезпечних і шкідливих виробництв.

# Класифікація промислових робіт

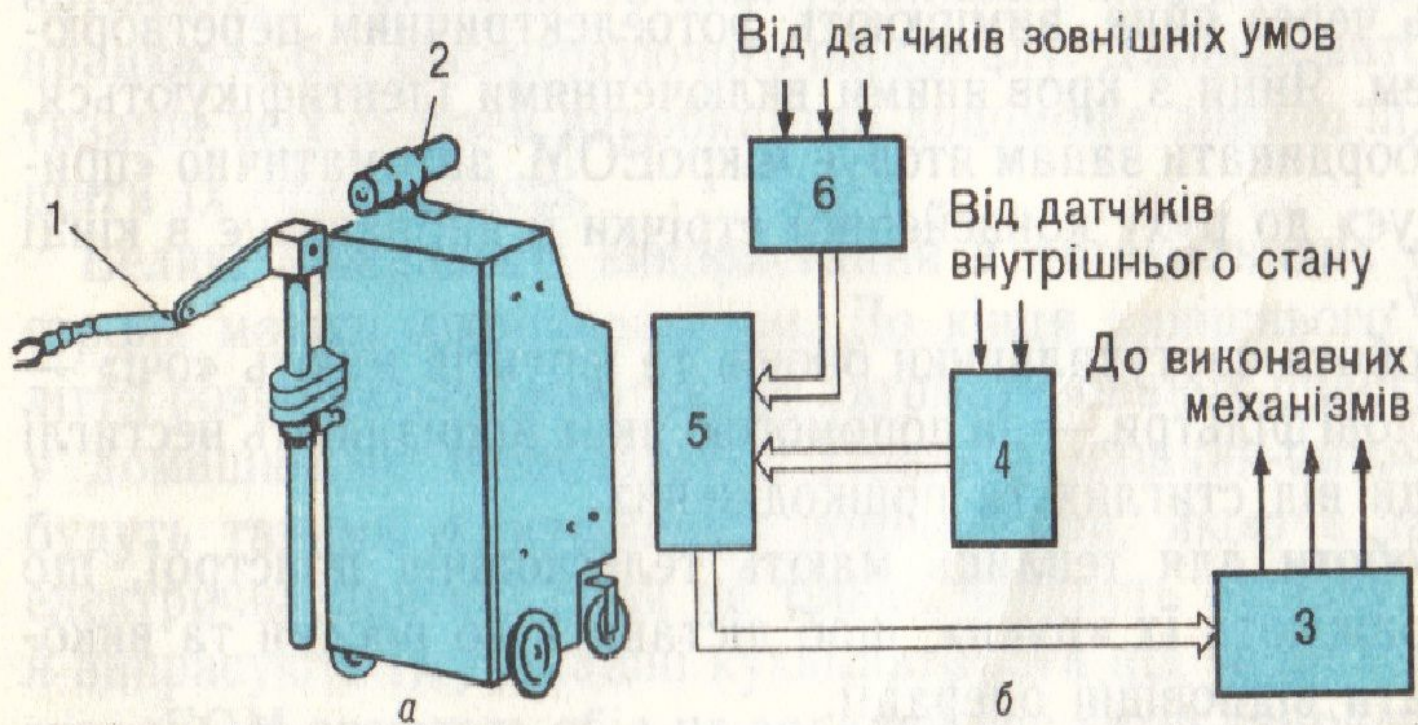
**По степені досконалості і типам систем керування ПР поділяються на три покоління:**

Перше покоління - *програмні роботи* (промислові), які працюють за жорсткими програмами. Вони широко застосовуються в машинобудуванні.

Друге покоління - *адаптивні роботи*, які працюють за гнучкими програмами і змінюють характер робіт в залежності від зміни параметрів зовнішнього середовища.

Третє покоління – *роботи зі штучним інтелектом*, вірніше з елементами штучного інтелекту, який пристосований до певного роду занять.



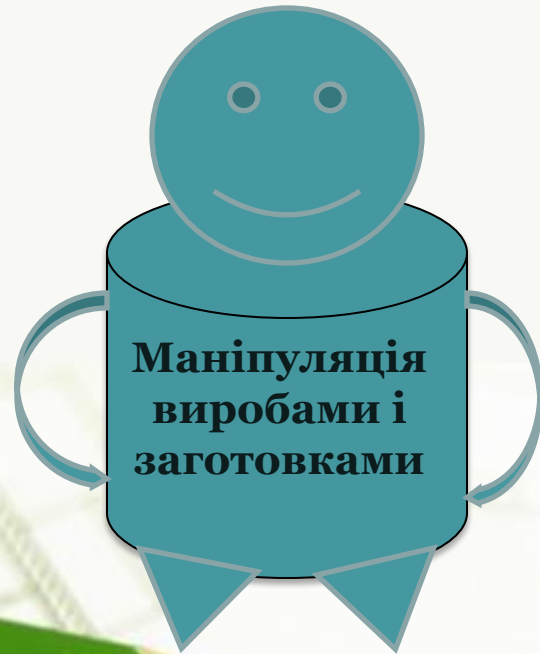


**Рис. 64. Модель (а) та структура (б) інтелектуального робота:**  
 1 — механічна рука; 2 — фотоперетворювач; 3 — блок формування команд;  
 4 і 6 — блоки узгодження; 5 — мікроЕОМ.

Модель та структура  
інтелектуального робота

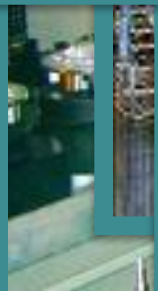


# Завдання промислових роботів:



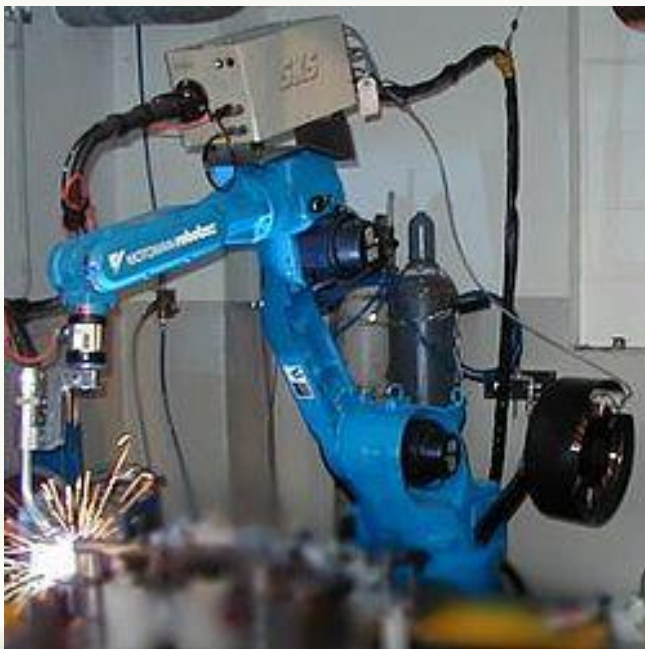
# Маніпуляція виробами і заготовками

Навантаження важких  
Пересування виробів з однієї  
розмірності в іншу  
Преміальності на конвеєр  
виробничої установки на іншу



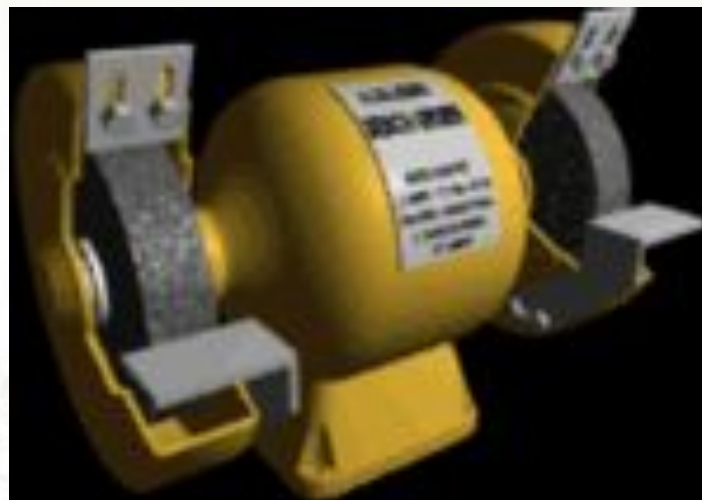


# Обробка деталей та заготовок



**ЗВАРЮВАННЯ**

**СВЕРДЛІННЯ**



**ЧИСТОВА  
ОБРОБКА**



# Складання

Великий обсяг робіт на сучасних підприємствах припадає на складальні операції, які вимагають особливої майстерності.



Ряд складальних операцій вже автоматизовано





# Список використаних джерел:

- [http://www.google.com.ua/search?q=...;](http://www.google.com.ua/search?q=...)
- [librar.org.ua](http://librar.org.ua) › [Електроніка. Обчислювальна техніка;](#)
- [manipulator.org/;](http://manipulator.org/)
- [mostovoy.com.ua/manipulator.html;](http://mostovoy.com.ua/manipulator.html)
- [ru.wikipedia.org/wiki/;](http://ru.wikipedia.org/wiki/)
- [revolution.allbest.ru/manufacture/00101711.html ;](http://revolution.allbest.ru/manufacture/00101711.html)
- [shvachko.net/teller/?tag=промисловий-робот&lang=UK.](http://shvachko.net/teller/?tag=промисловий-робот&lang=UK)



**Дякуємо  
за увагу**

