

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Курганский государственный университет»
(КГУ)

Кафедра «Механика машин и основы конструирования»



УТВЕРЖДАЮ:

Ректор

/ Н.В. Дубив /

«14» сентября 2020 г.

Рабочая программа учебной дисциплины

МЕХАНИКА РОБОТОВ

образовательной программы высшего образования –
программы специалитета

01.05.01 Фундаментальные математика и механика

Специализация:

Математическое и компьютерное моделирование механических систем

Формы обучения: очная

Аннотация к рабочей программе дисциплины

«Механика роботов»

образовательной программы высшего образования –
программы специалитета

01.05.01 Фундаментальные математика и механика

Специализация:

Математическое и компьютерное моделирование механических систем

Трудоемкость дисциплины: 2 ЗЕ (72 академических часа)

Семестр: 8.

Форма промежуточной аттестации: Зачет

Содержание дисциплины

Основные понятия механики и кинематики роботов. Модификации промышленных роботов. Степени подвижности промышленного робота. Манипуляционная система. Типовые кинематические схемы манипуляторов. Прямая и обратная задача кинематики. Решение прямой и обратной задачи кинематики на плоскости. Рабочие зоны. Основные компоненты и виды приводов для манипуляционных систем промышленных роботов.