


	<b>Robotertechnik</b>	Blatt: Datum:
<b>Verfahrwege Roboter</b> <p>Der Roboter kennt drei Bewegungsarten, mit denen er programmierte Punkte anfahren kann, die Betriebsart JUMP, MOVJ und MOVL. Beschreiben Sie die Betriebsarten, nachdem Sie die Funktion an einem Beispiel getestet haben.</p> <p>Jeweils folgendes Beispiel verwenden:</p> <p>Abstand von A nach B 300mm, Abstand der Achse (parallel zur x-Achse) 200mm. Werkstück aufnehmen bei A, Werkstück ablegen bei B. Beim Programmieren wird das Werkstück nur um 5 mm angehoben.</p> <div style="text-align: center;"><p>A <span style="margin-left: 100px;">→</span> B</p></div>		