Naloga 1.

V Robot Studiu ustvari postajo z robotom IRB140\_6\_81. Izdelaj orodje, orodju določi TCP (k.s. vrha orodja), orodje pritrdi na vrh robota, izdelaj mizo, ustvari k.s. mize (*Workobject*) ter napiši program za gibanje robota po enostavni trajektoriji (npr. okrog obdelovanca, sestavljenega iz dveh kvadrov, nameščenih na mizo). Trajektorijo ustvari z dodajanjem ukazov za gibanje (uporabi inštrukcijo *Teach Instruction*). Gibanje se naj ponovi 10-krat. Pripravi programski modul za prenos na robota.

Naloga 2.

V Robot Studiu napiši program za gibanje robota po trajektoriji (uporabi možnost *Path from Curve*). Trajektorijo ustvari iz krivulje, ki jo ustvari iz sestavljenega obdelovanca (iz vsaj treh različnih objektov – valj, kvader, stožec). Pripravi programski modul za prenos na robota.

Naloga 3.

V Robot Studiu napiši program za gibanje robota po enostavni trajektoriji (uporabi možnost *Path from Curve*). Trajektorijo ustvari iz krivulje, ki jo ustvari iz valja in še enega predmeta, ki se med sabo delno sekata (krožni del trajektorije naj bo večji kot 240°). Gibanje se naj ponovi 10-krat. Pripravi programski modul za prenos na robota.

Naloga 4.

V Robot Studiu napiši program za simulacijo premika obdelovanca po enostavni trajektoriji. Trajektorijo ustvari iz krivulje. Gibanje se naj ponovi 10-krat. Pripravi programski modul za prenos na robota.