Лабораторная работа № 2 "Изучение скоростных характеристик приводов на реальном роботе-манипуляторе KUKA"

1. Поясните понятие система координат робота-манипулятора.
2. Как задавать скоростные ограничения каждой оси?
3. Как выводить скорость в программе WorkVisual?
4. Какова точность позиционирования каждой оси и зависит ли она от скорости?
5. Как регулируется скорость по каждой оси, какой тип регулятора используется и почему?