

Robotika gyakorlat

5. óra

- új Station, ceruza szerszám importálása
- nulltól felfele és lefele kb egyenlő távolságban két pont definiálása (A és B pontok)
- nulltól jobbra vagy balra egy pont definiálása ("érintő")
- MoveL-lel haladás A-ból érintőbe, érintőből B-be
- a második MoveL-nél a zónázás növelése (pl. z200-ra): jobbklikk a MoveL-re -> Modify Instruction
- fine zónázás (érinti a pontot)
- futtatás újból (félkört rajzol)
- szinkronizálás a virtuális controllerrel
- futtatás a kódból
- szimuláció beállítása (lásd: előző órai anyag)
- TCP követése (Monitor -> Enable TCP Trace -> OK -> Play)
 - ugyanitt: Clear Trace
- új procedura létrehozása a meglévőből (copy-paste)
 - utolsó két MoveL törlése
 - MoveC - mozgás körív mentén
 - első paraméter: érintő pont érintésével
 - második paraméter: célpont
 - a többi paraméter a szokásos: sebesség, zónázás (ajánlott a fine!), szerszám
 - szimuláció megtekintése
- önálló munka: a meglévő kör kiegészítése teljes körre
 - tehát még egy félkör pálya készítése
 - vagy új MoveC parancs új érintő ponttal
 - vagy új MoveL-MoveC páros és meghívás az előző mozdulatsor végén
 - ahol sikerült megcsinálni a feladatot, ott feltöltjük a robotra a programot
 - és megpróbáljuk lefuttatni
 - ha egyáltalán sikerült csatlakozni :)