

Robotika gyakorlat

2. óra

- új állomás létrehozása (File -> Station with Robot Controller -> IRB140 6kg 0,81cm type C -> Create)
- Home tab:
 - ABB Library / Robot System
 - Target
 - Path
- Modelling tab:
 - Component Group - elemek csoportosítására
 - Smart Component - dinamikusan változó tulajdonságú elemek
 - Import Geometry - C:\Program Files\ABB Industrial IT\Robotics IT\RobotStudio 5.14\ABB Library
 - Solid / Surface / Curve
 - Intersect / Subtract / Union
 - Freehand: Move / Rotate / Jog
 - Create Tool
- Simulation tab:
 - Play
 - I/O Simulator
 - Monitor -> Enable TCP trace
- Offline
 - Synchronize
 - Virtual FlexPendant
 - Control Panel
 - ScreenMaker
- Online
 - Add Controller
 - Authenticate
 - Request/Release Write Access
 - FlexPendant Viewer
- Add-Ins
 - C#-ban készíthető kiegészítők
 - Gearbox Heat Prediction