

Robotika gyakorlat

4. óra

- Korábban elkészített szerszám importálása: Home tab -> Import Library -> Browse for Library -> .rslib fájl megnyitása
- Szerszám felcsatolása (mint az előző órán - Attach to...)
- A szerszám elmozdítása mindhárom tengely mentén (lineárisan)
- Pozíció mentése (Teach Target)
- Újabb pontok felvétele
- Útvonal létrehozása (Path -> Empty Pathy -> pontok hozzáadása)
- Elérhetőség ellenőrzése (jobbklík -> Check Reachability)
- Mozgatás az útvonal mentén (jobbklík -> Move Along Path)
- Robot alaphelyzetbe állítása (jobbklík -> Jump Home)
- Mozgás csuklókoordinátára:
 - Jointtarget definiálása (Target -> Create Jointtarget)
 - MoveAbsJ template kiválasztása (status bar-ban)
 - új útvonal létrehozása (pl. jobbklík a jointtarget-re, majd Add to new path...)
- Kód megtekintése, módosítása:
 - Szinkronizálás: Offline tab -> Synchronize to VC -> mit? (mindent, de a tool-okat és a path-okat mindenféleképp) -> OK
 - kód áttekintése, MoveL és AbsMoveJ, paraméterek (v - sebesség, z - zónázás (mennyire közelíti meg a célpontot), szerszám, munkatárgy)
 - paraméterek módosítása (sebesség és zónázás csökkentése)
 - alaphelyzetbe állítás a mozgás végén
 - Futtatás:
 - jobbklík -> Set PP to Routine
 - Apply Changes
 - van hiba? (Output ablakban megnézni)
 - indítás Start-tal
 - ha nem engedi, akkor a Control Panelban automata üzemmód kiválasztása, gomb benyomása
 - szimuláció megtekintése
 - a Simulation tab-on
 - szimuláció beállítása: Simulation Setup -> Sequence -> futtatni kívánt procedúra kiválasztása
 - Play/Pause/Step/Resume/Stop
- Ha van idő:

- Saját név kezdőbetűjének leírása
- Program feltöltése a robotra