

3. PROGRAMACIÓN DE ROBOTS
EJERCICIOS

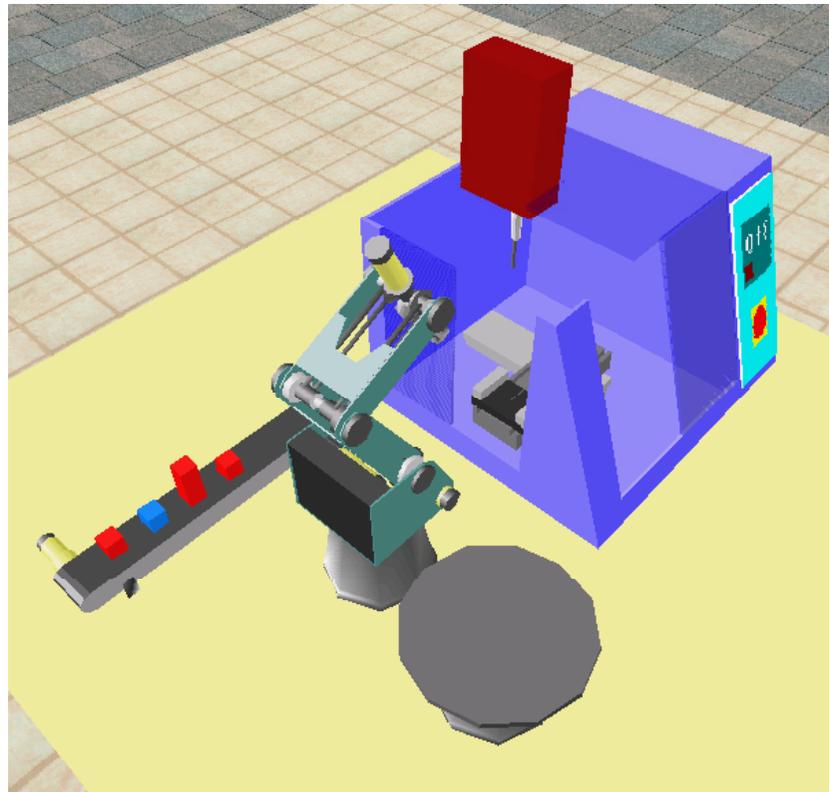
ROBÓTICA

3. PROGRAMACIÓN DE ROBOTS

EJERCICIOS

3.1 ejercicio

Edita la célula de trabajo y añade los elementos necesarios. El robot debe de coger solo las piezas pequeñas y rojas y llevarlas a la fresadora. Después de ser fresadas cada una de las piezas, dejarlas en la mesa giratoria.



3. PROGRAMACIÓN DE ROBOTS

EJERCICIOS

3.1 ejercicio

Edita la célula de trabajo y añade los elementos necesarios. El robot debe de coger solo las piezas pequeñas y rojas y llevarlas a la fresadora. Después de ser fresadas, dejarlas en la mesa giratoria

Resetear Temporizador
Poner Variable TIEMPO= 0
MARTXAN:
Poner Variable TIEMPO a tiempo
Iniciar Cinta eje 7 a velocid. 2 en direccion Mas
Si TIEMPO> 100 salta a FINAL
Si Entrada 2 Off salta a MARCHA
Si Entrada 2 On salta a COGER
COGER:
Si Entrada 3 On salta a NO
Abrir Pinza
Parar Cinta eje 7
Ir a la Posicion 2 velocid. 9
Ir a la Posicion 3 velocid. 9
Ir linealmente a la Posicion 4 velocid. 5
Cerrar Pinza
Ir linealmente a la Posicion 3 velocid. 9
Ir linealmente a la Posicion 1 velocid. 9
Ir linealmente a la Posicion 5 velocid. 5
Ir linealmente a la Posicion 6 velocid. 2
Abrir Pinza
Ir linealmente a la Posicion 1 velocid. 9
Activa Salida 1
Espere 30 (10cent. de segundo)
Activa Salida 2
Espere 30 (10cent. de segundo)
Activa Salida 3

ESPERAR:
Espere 30 (10cent. de segundo)
Si Entrada 1 On salta a ESPERAR
Desactiva Salida 3
Espere 10 (10cent. de segundo)
Desactiva Salida 2
Espere 10 (10cent. de segundo)
Desactiva Salida 1
Espere 10 (10cent. de segundo)
Ir linealmente a la Posicion 6 velocid. 2
Cerrar Pinza
Ir linealmente a la Posicion 1 velocid. 9
Ir linealmente a la Posicion 7 velocid. 9
Ir linealmente a la Posicion 8 velocid. 9
Ir linealmente a la Posicion 9 velocid. 2
Abrir Pinza
Ir linealmente a la Posicion 1 velocid. 9
Iniciar Cinta eje 8 a velocid. 9 en direccion Mas
Espere 20 (10cent. de segundo)
Parar Cinta eje 8
NO:
Iniciar Cinta eje 7 a velocid. 9 en direccion Mas
Espere 10 (10cent. de segundo)
Resetear Temporizador
Salta a MARCHA
FINAL:
End

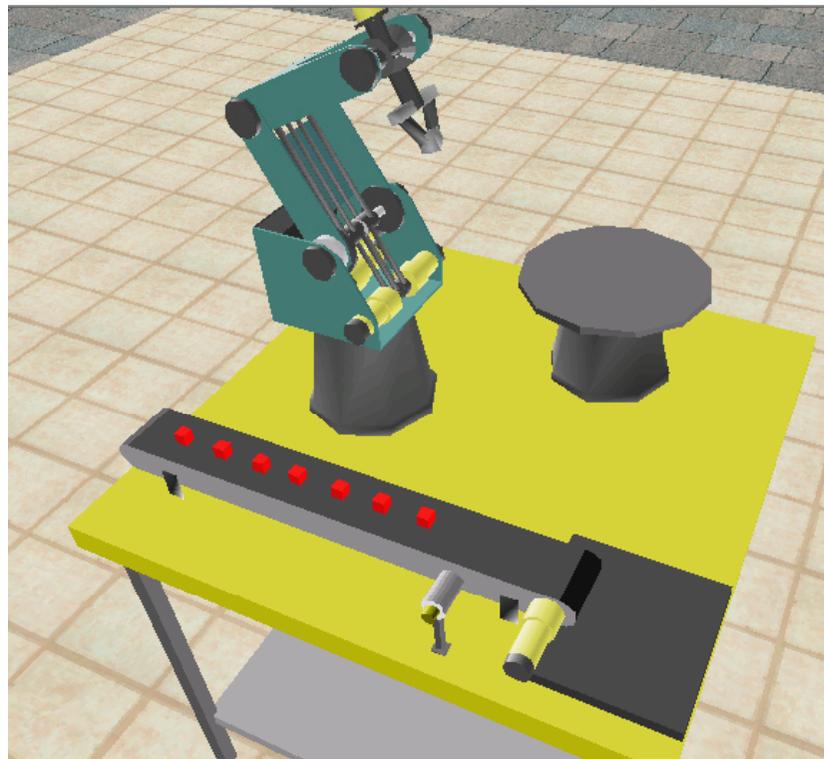


3. PROGRAMACIÓN DE ROBOTS

EJERCICIOS

3.2 ejercicio

Edita la célula de trabajo y añade los elementos necesarios. Coger las piezas impares y colocarlas en la mesa giratoria. El resto dejarlas caer.



3. PROGRAMACIÓN DE ROBOTS

EJERCICIOS

3.2 ejercicio

Edita la célula de trabajo y añade los elementos necesarios. Coger las piezas impares y colocarlas en la mesa giratoria. El resto dejarlas caer.

GORA:

Set Variable ARRIBA = 1

Set Variable MEDIO = 2

Set Variable ABAJO= 3

Set Variable DEJAR= 4

Set Variable SUMA = 0

Reset Timer

MARCHA:

Set Variable PIEZA_NO to Timer

Start Conveyor Axis 7 at Speed 50 (%) in Minus Direction

If PIEZA_EZ > 30 Jump to FINAL

If Input 1 Off Jump to MARCHA

Call Subroutine COGER_PIEZA

If SUMA== 4 Jump to GORA

Set Variable SUMA= 4

Reset Timer

Jump to MARCHA

FINAL:

Stop Conveyor Axis 7

End

Set Subroutine COGER_PIEZA

Set Variable ARRIBA = ARRIBA+SUMA

Set Variable MEDIO= MEDIO+SUMA

Set Variable ABAJO= ABAJO+SUMA

Set Variable DEJAR= DEJAR+SUMA

Open Gripper

Stop Conveyor Axis 7

Go to Position ARRIBA Speed 50 (%)

Go to Position MEDIO Speed 50 (%)

Go to Position ABAJO Speed 20 (%)

Close Gripper

Go to Position MEDIO Speed 50 (%)

Go to Position DEJAR Speed 50 (%)

Open Gripper

MARCHA_2:

Start Conveyor Axis 7 at Speed 50 (%) in Minus Direction

If Input 1 On Jump to MARCHA_2

Return from Subroutine

