

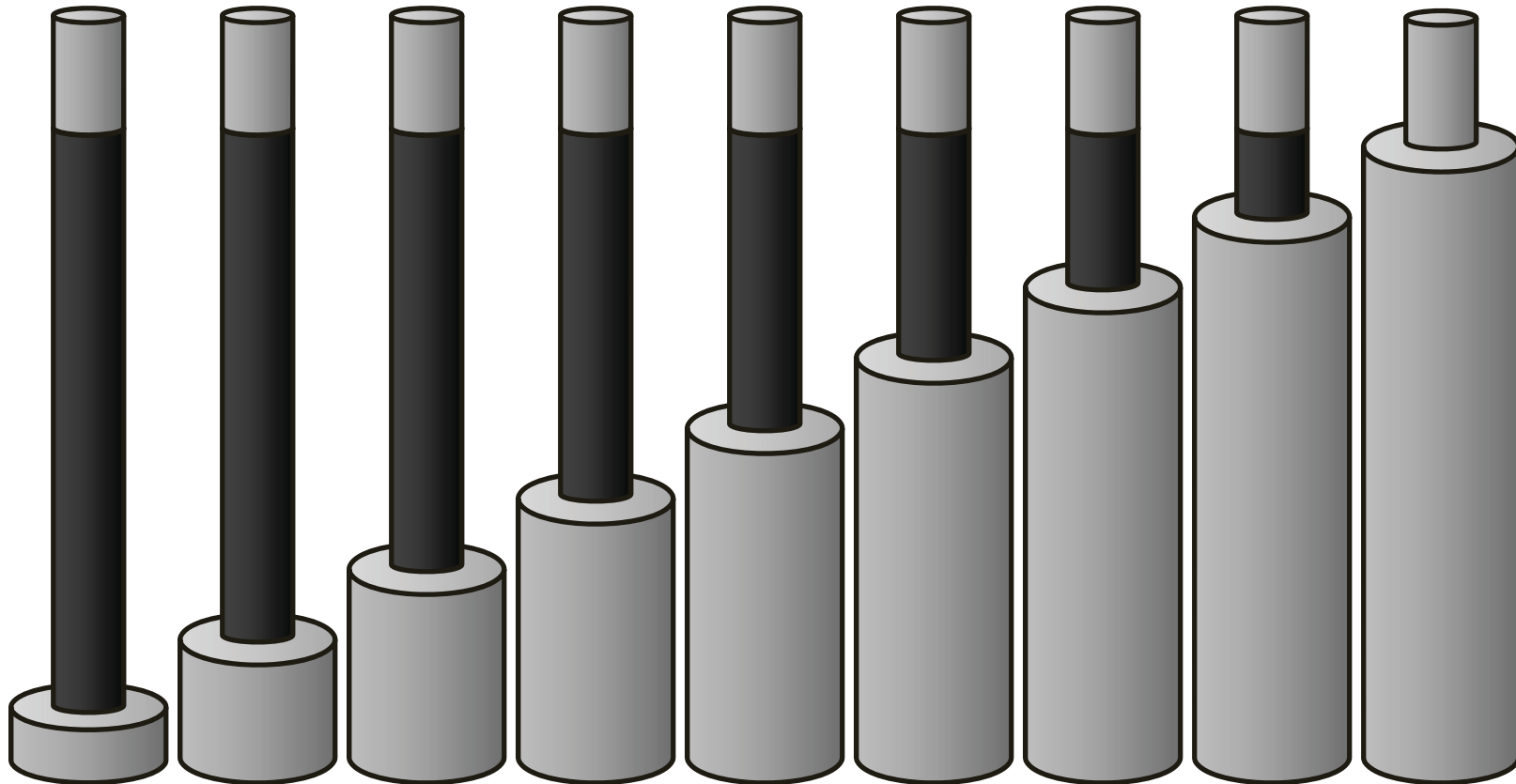
Roboterprojekt

Gruppe : Wibke Lorenz, Mahmood Shubbak, Peng Xu



Sortieraufgabe

- Teile nach ihrer Länge sortieren



Fanuc Roboter LR Mate 200i

- 6-Achsiger Roboterarm
- R-J3-Steuerung
- Traglast 3kg
- Teach Pendant
- Computer-Schnittstelle





Signal Lampen



Grüne Lampe

- ✓ Kein Problem
- ✓ Automatikbetrieb

Gelbe Lampe

- Fehler: Kein Teil gegriffen
- Funktionen auf dem TP:
 - Try again
 - Ignore
 - Cancel





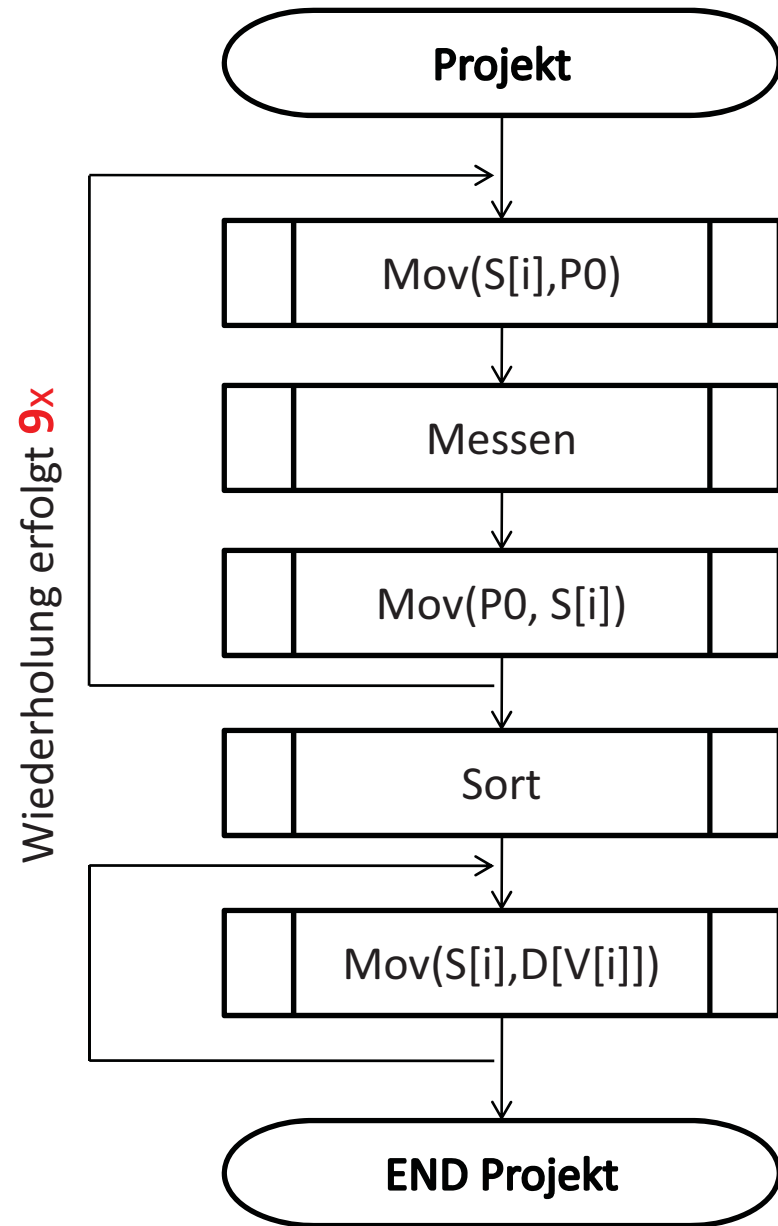
Rote Lampe

- Not-Ausschalter ist betätigt
- Nachricht erscheint auf dem TP



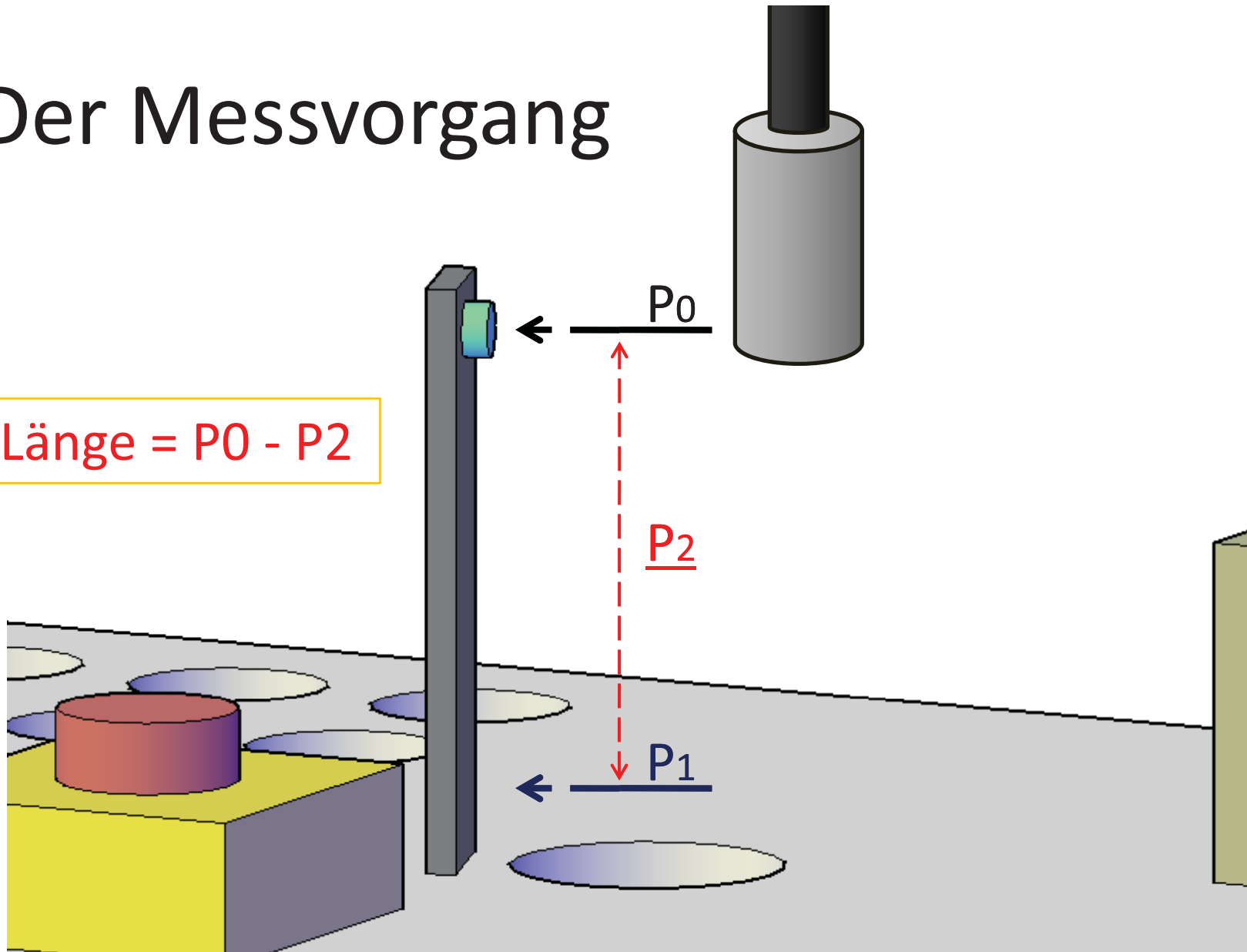
Programm

Programmablaufplan vom Hauptprogramm



Der Messvorgang

Länge = $P_0 - P_2$

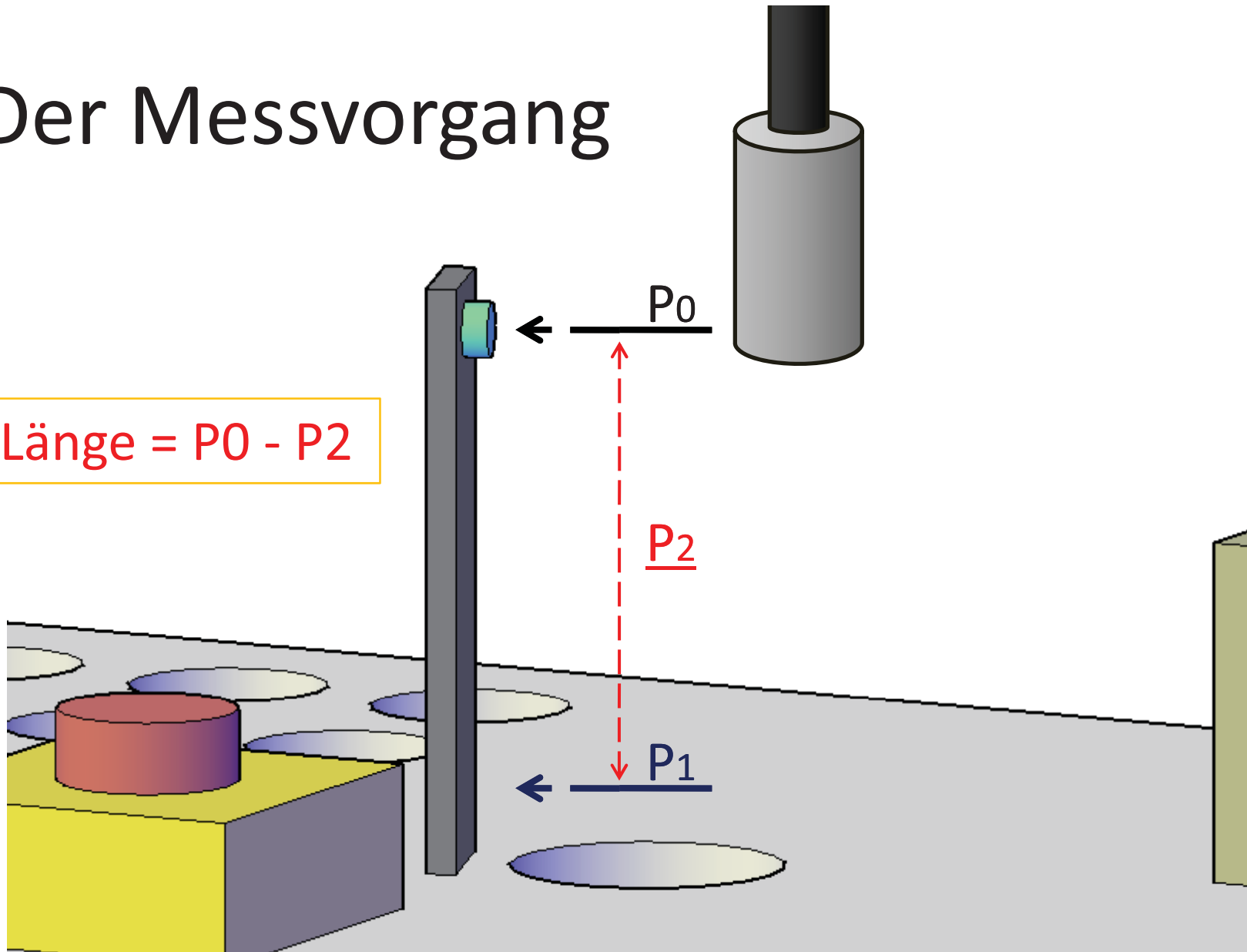


Sensor

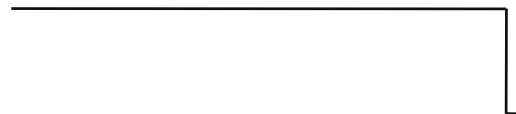


Der Messvorgang

Länge = $P_0 - P_2$



Sensor

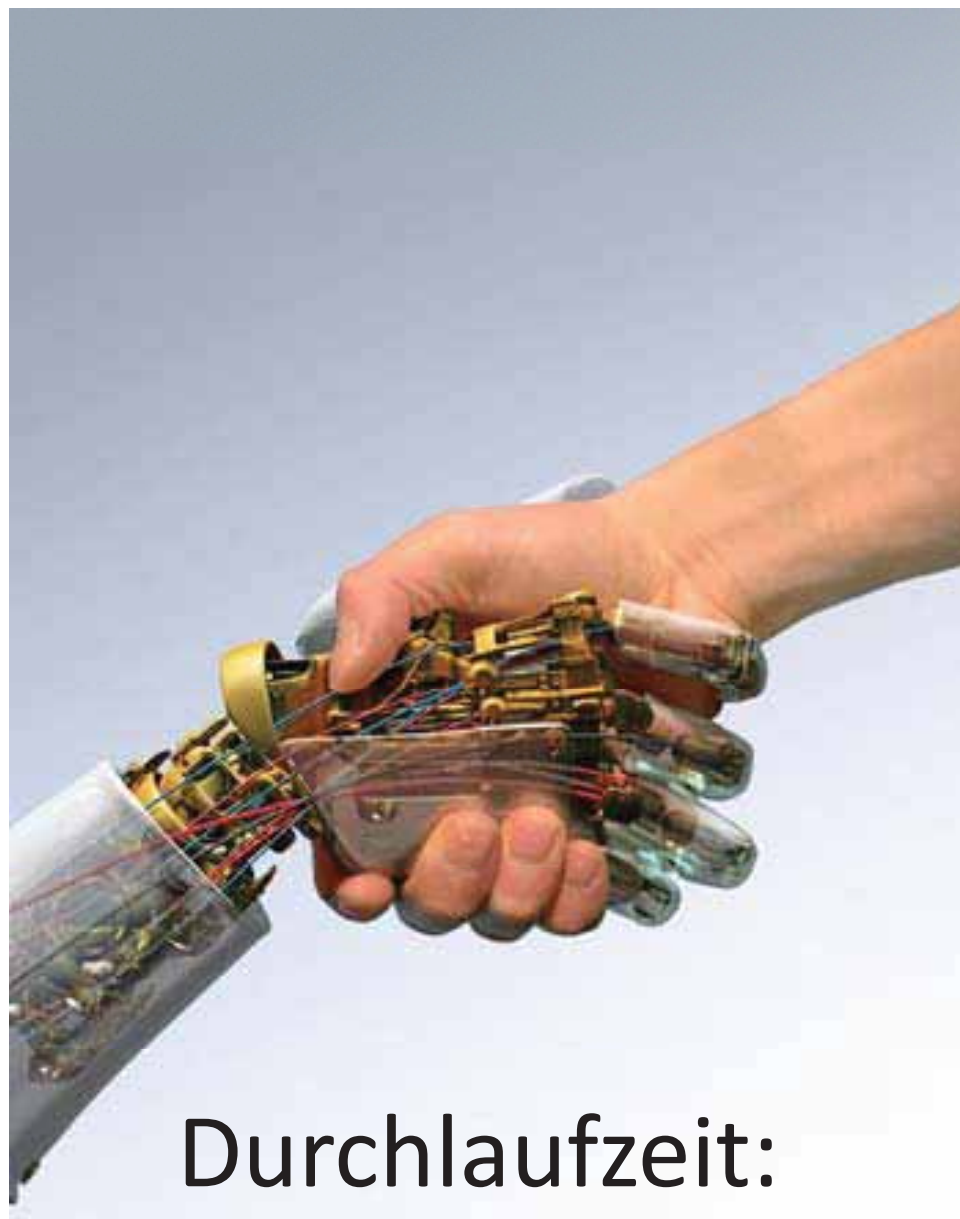


```
ROUTINE Mess (Num: INTEGER)
  BEGIN
  MOVE TO P0
  WITH $SPEED=100,$MOTYPE=LINEAR MOVE TO P1,
    WHEN DIN[10]- DO
    CANCEL
  ENDMOVE
  P2=CURPOS (0,0)
  L[Num]=P0.Z-P2.Z
END Mess
```

Messen

MIG226U





Durchlaufzeit:
52,4 Sek.

Fragen

