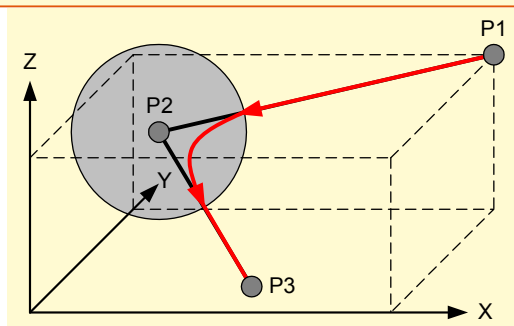


7.4 Poziționările aproximative (racordările) ale mișcărilor

Racordările mișcărilor (poziționare aproximativă)

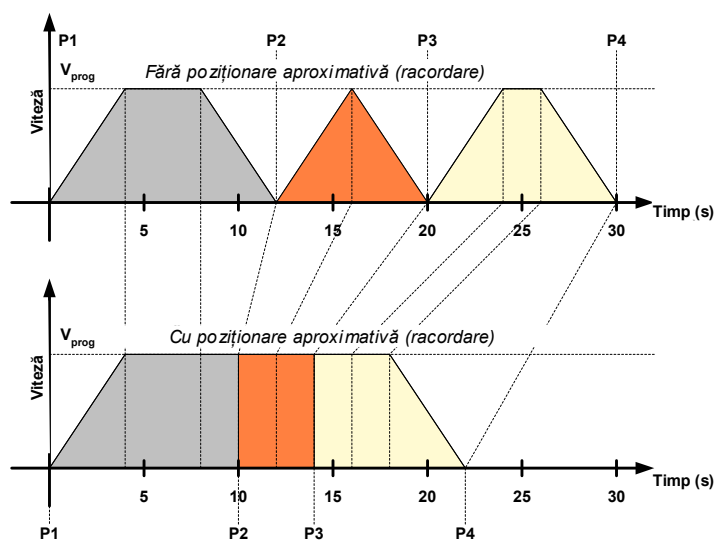
La mișcarea cu poziționare aproximativă (racordare), pozițiile învățate nu sunt atinse cu precizie și robotul nu este frânat complet.

Avantaje: mai puțină uzură în sistemul mecanic al robotului și timpi mai scurți de ciclu.



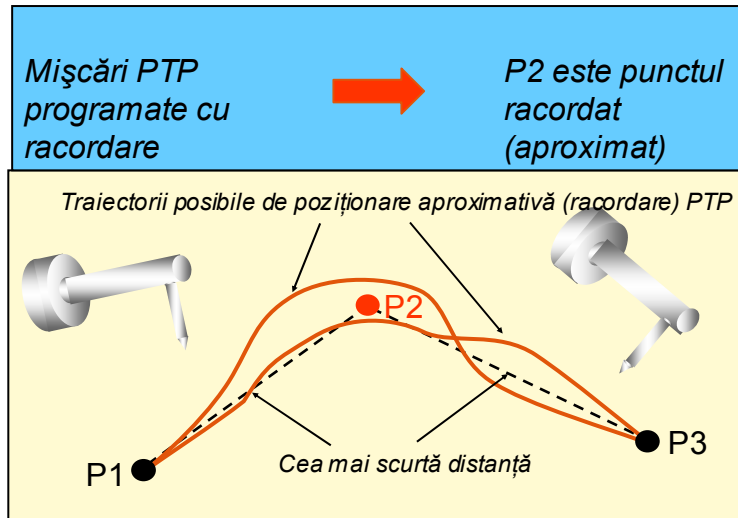
KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersheim, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, <http://www.kuka-roboter.de> I10.01.2004 I College IAC I 1
© Copyright by KUKARoboter GmbH College

Scurtarea timpului de ciclu prin racordare (mișcări cu aproximație)



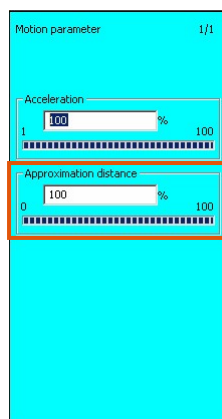
KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersheim, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, <http://www.kuka-roboter.de> I10.01.2004 I College IAC I 2
© Copyright by KUKARoboter GmbH College

Mișcări PTP cu poziționare aproximativă (racordare)



KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersdöfen, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, <http://www.kuka-roboter.de> 110.01.2004 | College IAC I 3
© Copyright by KUKARoboter GmbH College

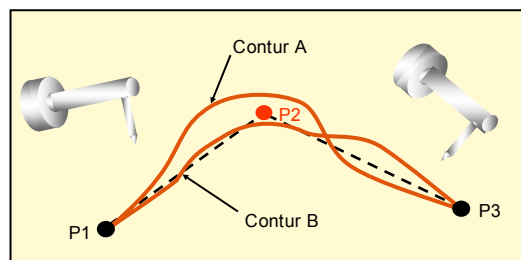
Mișcări programate PTP cu poziționare aproximativă (racordare)



Motion parameter 1/1

Acceleration: 100 %

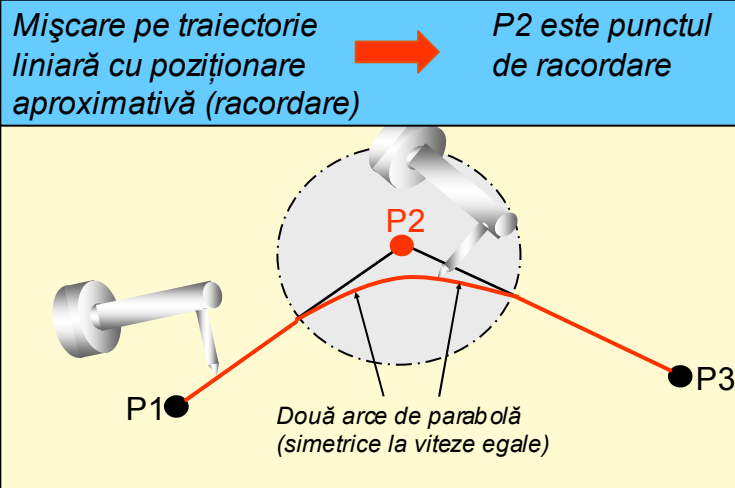
Approximation distance: 100 %



Prin valoarea distanței pentru racordare ("Approximation distance") se specifică mărimea domeniului de racordare. Traectoria de mișcare cu racordare nu este determinabilă și nici predictibilă.

KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersdöfen, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, <http://www.kuka-roboter.de> 110.01.2004 | College IAC I 4
© Copyright by KUKARoboter GmbH College

Mișcări pe traiectorie liniară cu poziționare aproximativă (racordare)



KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersthofen, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, <http://www.kuka-roboter.de> 110.01.2004 | College IAC | 5
© Copyright by KUKARoboter GmbH College

Mișcări pe traiectorie liniară cu poziționare aproximativă (racordare)

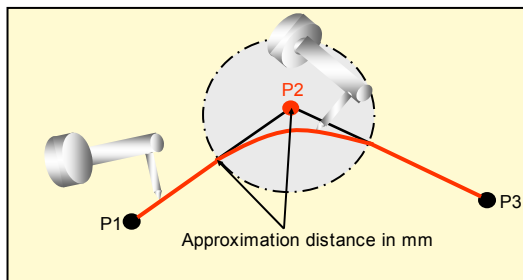


Motion parameter 1/1

Acceleration
1 100 % 100

Approximation distance
0 100 mm 300

Orientation control
Standard
Wrist PTP
Constant Orientation



Prin valoarea distanței de racordare ("Approximation distance") se specifică distanța de la punctul P2 la punctul în care începe traiectoria de racordare. Traiectoria rezultată nu este un arc de cerc. Aceasta este valabilă și pentru comanda mișcării pe traiectoria circulară.

KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersthofen, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, <http://www.kuka-roboter.de> 110.01.2004 | College IAC | 6
© Copyright by KUKARoboter GmbH College



Rularea în avans a programului

Ce înseamnă rularea în avans a programului?

În timpul rulării programului, pe ecranul KCP-ului se desemnează, pentru vizualizare, printr-o **bară albă principală**, (cursor alb) linia curentă de program care este executată. **Bara de execuție în avans** nu este vizibilă și precede cursorul alb cu 3 linii de program (inițializare standard).

Ce funcție are rularea în avans a programului?

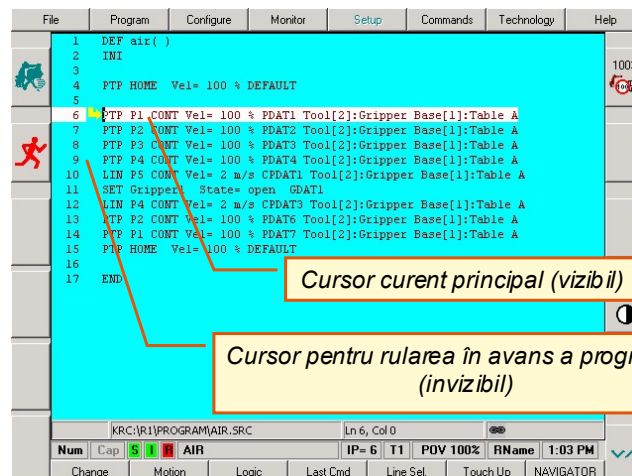
Pentru a se putea calcula o traiectorie, de exemplu pentru o mișcare cu poziționare aproximativă, este necesară citirea în avans a datelor de planificare ale traiectoriei. Vor fi prelucrate astfel nu numai datele de mișcare, ci și instrucțiunile cu calcule aritmetice și comenzile periferiei robotului.

De ce este influențată rularea în avans a programului?

Instrucțiunile și datele care influențează periferia (de exemplu, instrucțiunile pentru porturile de intrare/ieșire) determină o oprire a rulării în avans a programului. Dacă se întâmplă acest lucru, nu se mai poate realiza o mișcare cu poziționare aproximativă.

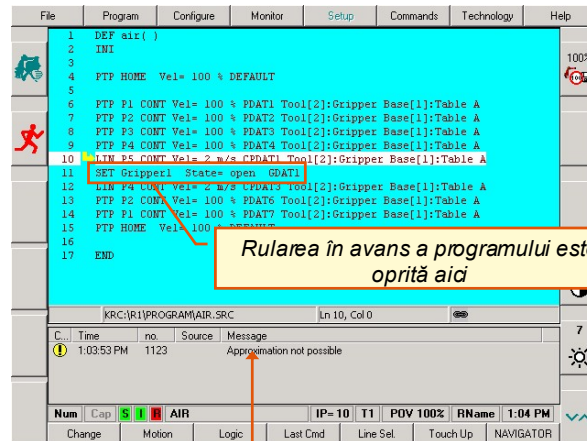
KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersthofen, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, http://www.kuka-roboter.de
© Copyright by KUKARoboter GmbH College 110.01.2004 | College IAC 18

Rularea în avans a programului



KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersthofen, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, http://www.kuka-roboter.de
© Copyright by KUKARoboter GmbH College 110.01.2004 | College IAC 19

Rularea în avans a programului



Mesajul de informare despre oprirea rulării în avans a programului este generat.

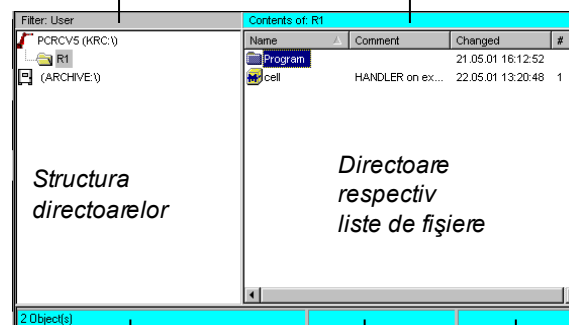
KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersthofen, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, http://www.kuka-roboter.de 110.01.2004 | College IAC | 10
© Copyright by KUKARoboter GmbH College

Exerciții practice: Mișcarea pe traiectorie continuă, poziționare aproximativă (tăierea cu jet de apă sub presiune); Offset-ul mesei

8. Navigatorul (generarea programelor)

Utilizarea navigatorului

Antet



Linie de stare

KUKARoboter GmbH, Hery Park 3000, D-86368 Gersthofen, Tel.: +49 (0) 8 21 45 33-1906, Fax: +49 (0) 8 21 45 33-2340, http://www.kuka-roboter.de 110.01.2004 | College IAC | 11
© Copyright by KUKARoboter GmbH College