

RobotStudio

Készítette: Grósz Tamás

1. Általános információk

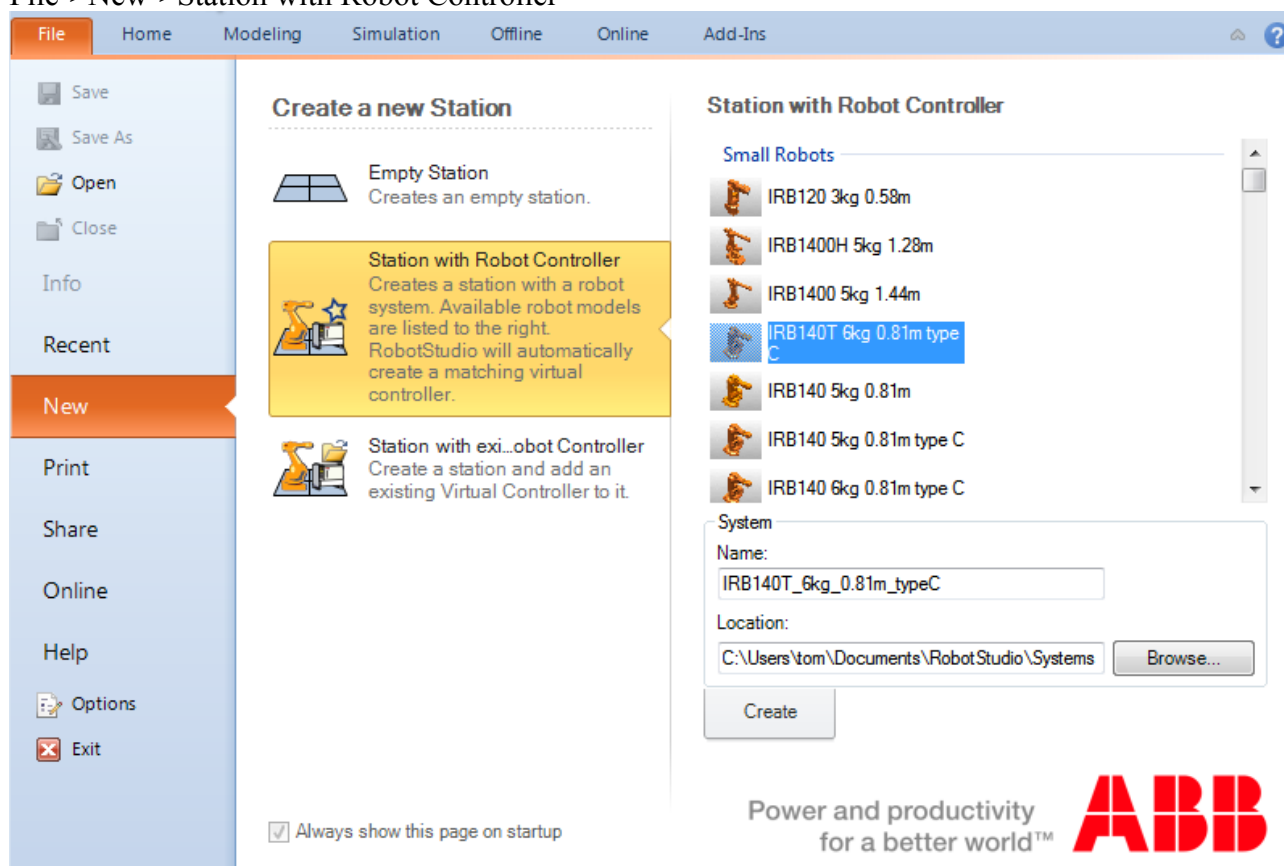
Elérhető: <http://www.abb.com/product/seitp327/78fb236cae7e605dc1256f1e002a892c.aspx>

Javasolt a 30 napos próbaverziót telepíteni a gyakorlaton ismertetett módon.

A súgó az F1 lenyomásával érhetjük el, célszerű használni.

2. Új Station létrehozása

File->New->Station with Robot Controller



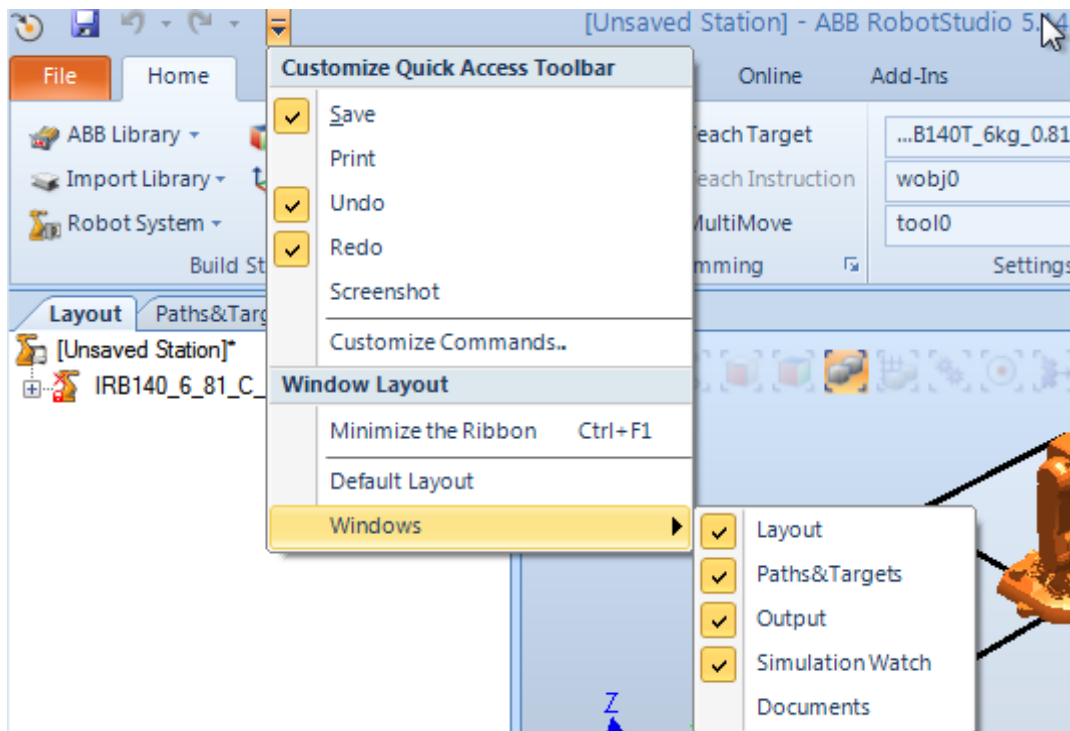
Válasszuk ki a robot típusát majd create.

Alternatív módszer: File->New->Empty Station->Create és utólag választjuk ki a robottot a Home-> ABB Library menüpontból.

A felugró ablakban a program megkérdezi melyik altípust szeretnénk használni, itt válasszuk az első opciót.

A VR-be lehetőségünk van különböző tárgyakat beilleszteni, ezt az Import Geometry(saját készítésű) vagy az Import Library (már meglévőket) menüpontokon keresztül tehetjük meg.

Amennyiben valamely "fül" nem elérhető, a képen látható módon tudjuk a nézethez hozzáadni



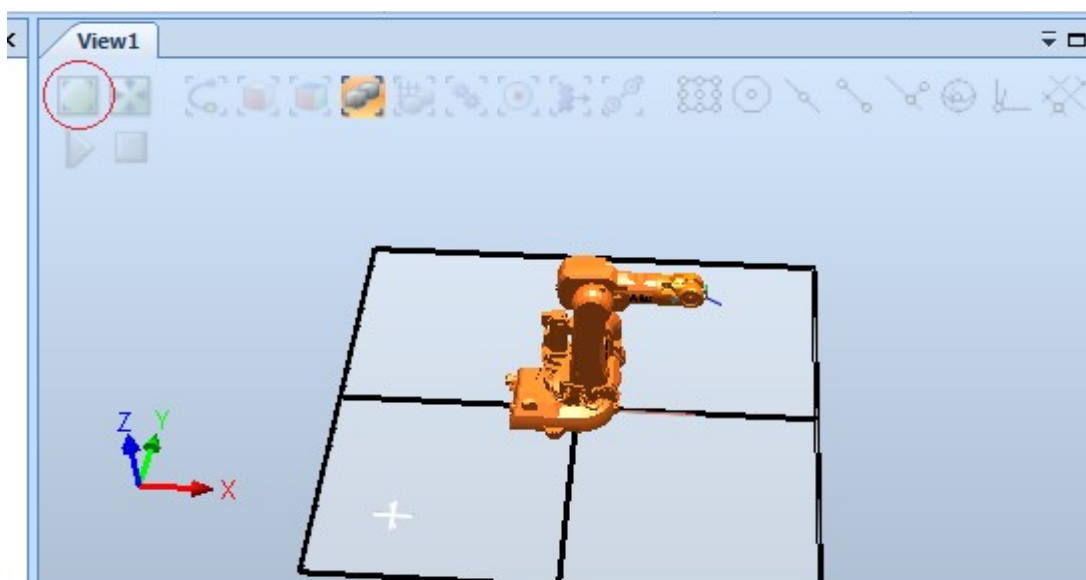
3. Navigálás a VR-ben

Zoom: egér görgő vagy shift+ jobb egérgomb

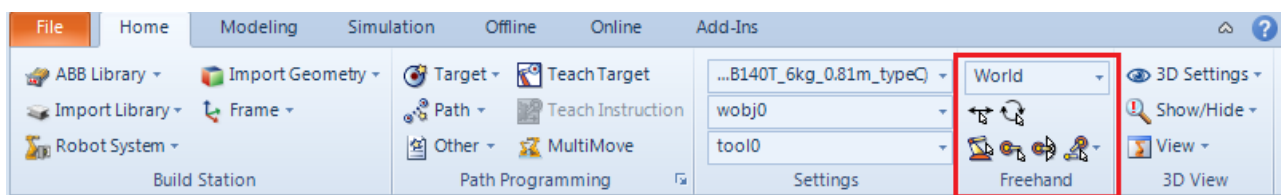
Mozgás: ctrl+ bal egérgomb

Forgatás: ctrl+shift+bal egér

Egyéb navigációs gombok: a pirossal bekarikázott: View all
a mellette lévő: View Centre



4. Robot mozgása



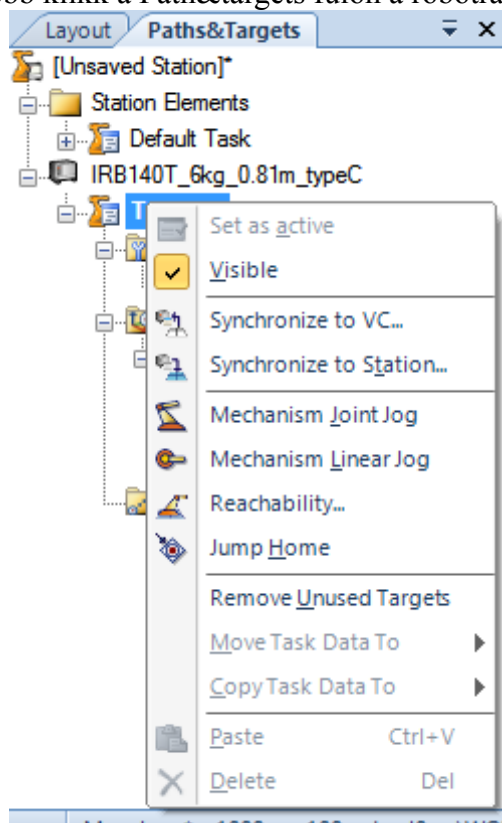
Legördülő menüből választható koordináta rendszer, az alatta lévő 2 opció az egész robot mozgására és forgatására használható, az alatta lévő sorban található opciókkal a robotkart (csuklónként, lineárisan vagy reorient módon) tudjuk vezérelni.

5. Target & Path

Ha egy adott kézzel beállított állapotot meg akarunk jegyezni akkor a Path Programing részen a Teach Target-re kell kattintani.

A Target menüponton belül lehetőségünk van a new targettel koordinátákkal megadni egy pontot, vagy pl pontokat megadni egy tárgy felszíne mentén.

Az alapállapotba küldéshez jobb klikk a Path&targets fülön a robotra és jump home.



A Reachability-vel tudjuk ellenőrizni a megadott pontok elérhetőségét.

A Mechanism Joint fog-al tudjuk kézzel beállítani az egyes csuklók szögét, a Linear-al lineáris mozgást tudunk végezni.

