

Zadaniem jest zaprojektowanie złożonego procesu produkcyjnego. Jako przykład może posłużyć realizacja stanowiska z dwoma elementami „ruchomymi”, np. robotem i linią transportową, dwoma robotami lub dwoma robotami i linią transportową. Zadanie może polegać na zasymulowaniu pracy robota w połączeniu z innymi urządzeniami, np. detal pobrany jest przez jednego robota, odkładany na taśmę, a następnie odebrany przez drugi manipulator i przeniesiony w określone miejsce.

W celu realizacji zadania warto wykorzystać możliwości:

- tworzenia złożonych gniazd produkcyjnych z kilkoma komunikującymi się robotami;
- importowania własnych modeli CAD, tworzenia cel wyposażonych w maszyny, linie transportowe, przeszkody;
- wykorzystania systemu wizyjnego iRVision;
- wykorzystania dodatkowych pakietów typu:
 - ✓ ROBOGUIDE –HandlingPRO– pakiet podstawowy wykorzystywany przy projektowaniu stanowisk montażowych, posiada funkcje pozwalające na wykonanie działań również paletyzacji, malowania i spawania;
 - ✓ ROBOGUIDE –PaintPRO - pakiet ułatwiający projektowanie stanowisk malowania części;
 - ✓ ROBOGUIDE –WeldPRO - pakiet ułatwiający projektowanie stanowisk spawania obietów;
 - ✓ ROBOGUIDE –PalletPRO - pakiet ułatwiający projektowanie stanowisk paletyzacji/depaletyzacji.

Obowiązuje pełna dowolność wizji/pomysłów/realizacji postawionych zadań.

Pomysły można zaczerpnąć z kanału

https://www.youtube.com/channel/Uct1Zplh3eQq46_2tSQBznEg lub innych videoprezentacji umieszczonych w serwisie YouTube, niemniej, jeśli ktoś z Państwa będzie chciał rozwiązać z góry narzucone zadanie projektowe, to instrukcję do tak przygotowanego zadania oraz niezbędną CELLę umieściłam w dołączonych materiałach.