

Prácticas Programación Cobot

Carlos Blanes

(carblac1@ai2.upv.es)

Práctica 3. Pick&Place

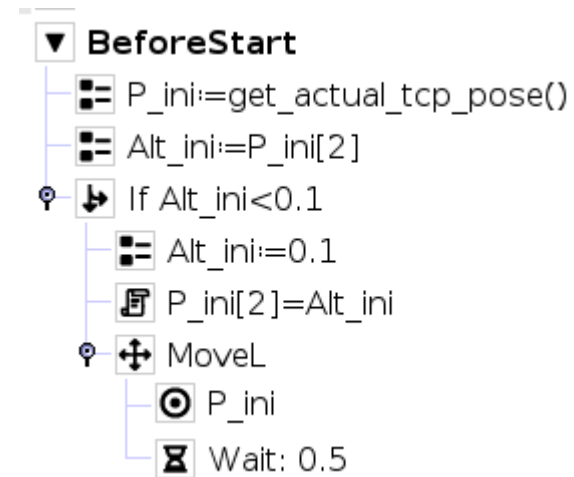
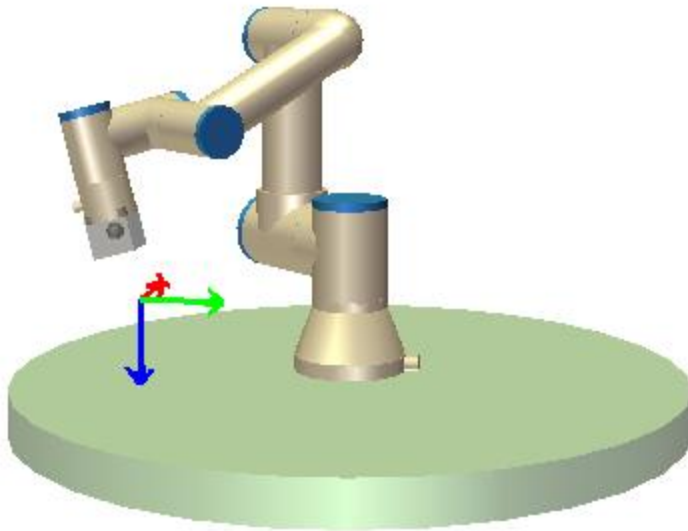


Objetivos y metodología (Práctica 3)

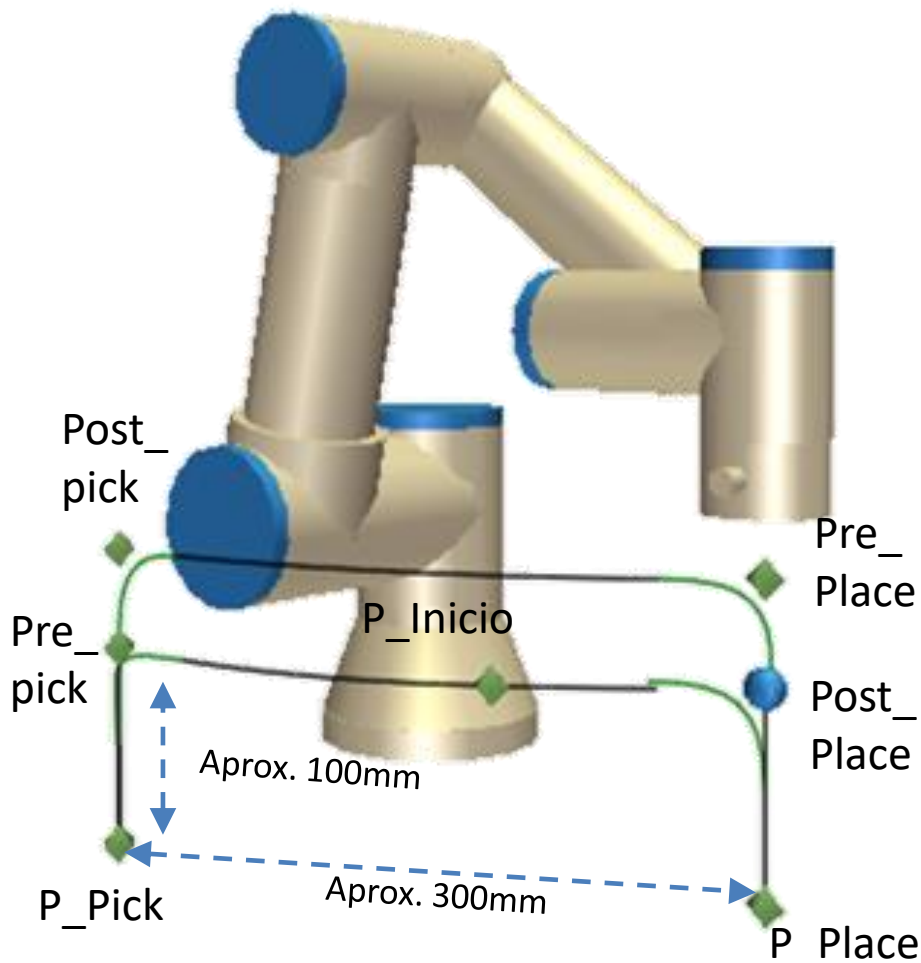
- Aprender a interactuar con herramientas y saber configurarlas.
- Entender el funcionamiento de las entradas y salidas.
- Programar un proceso de [pick&place](#)
- Configurar una herramienta <https://youtu.be/YnC-cytJlw>.
- Configurar una plano de seguridad de arranque del robot <https://youtu.be/qQgYoly0xgk> .
- Como cambiar la carga y centro de masas (CM) durante la ejecución de un programa <https://youtu.be/I5QUDOjdMck>.

Ejercicio a realizar

Plano de seguridad de arranque del robot



Ejercicio a realizar



- **MoveJ**, a alta velocidad hasta **Pre_pick** a unos 100mm (*blend radius* 50mm)
- **MoveL** hasta el **P_pick**. Velocidad alta
- Esperar. Activar garra. Esperar agarre
- **MoveL** a **Post_pick** (trans 50mm). Velocidad baja
- **MoveJ** hasta vertical **Pre_place** (trans 50mm). Velocidad media si es posible
- **MoveL** hasta el **P_place**. Velocidad media
- Esperar. Desactivar garra. Esperar suelta
- **MoveL** a **Post_place** (trans 50mm). Velocidad alta
- **MoveJ** hasta **P_Inicio**. Velocidad alta
- **NOTA:**
 - Configurar la herramienta adecuadamente antes de realizar el proceso por el método de los 4 puntos.
 - Cambiar el peso y CM de la herramienta con la función `set_payload(Mass[x,y,z])`