

## Arbeitsablauf: Detailliert

### Ausgangssituation:

- Teile wurden bei den Lagepositionen abgelegt und sind bereit
- Roboter befindet sich in der Home-Position
- Alle Komponenten sind eingeschalten und bereit

- Seq1 1. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Erkennung der Platten in Lager
2. Das Kamerasystem **definiert die Position** der Platte 1
- Seq2 3. Der Roboter **greift** die Platte 1
- Seq3 4. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Montage der Platten
5. Der Roboter richtet die Platte mittels des L-Stück aus
6. Der Roboter **lässt** die Platte 1 **los**
- Seq1 7. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Erkennung der Platten in Lager
8. Das Kamerasystem **definiert die Position** der Platte 2
- Seq2 9. Der Roboter **greift** die Platte 2
- Seq3 10. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Montage der Platten
11. Der Roboter fügt Platte 1 und Platte 2 zusammen
12. Der Roboter **lässt** die Platte 2 **los**
- Seq1 13. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Erkennung der Löcher in Platte
14. Das Kamerasystem **definiert die Position** der Löcher in Platte
- Seq1 15. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Erkennung des Befestigungsblechs in Lager
16. Das Kamerasystem **definiert die Position** des Befestigungsblechs
- Seq2 17. Der Roboter **greift** das Befestigungsblech
- Seq4 18. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Montage des Befestigungsblechs
19. Der Roboter positioniert das Befestigungsblech
20. Der Roboter **lässt** das Befestigungsblech **los**
- Seq1 21. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Erkennung der Stifte in Lager
22. Das Kamerasystem **definiert die Position** von Stift 1
- Seq2 23. Der Roboter **greift** den Stift 1
- Seq5 24. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Montage der Stifte
25. Der Roboter drückt den Stift 1 in die Bohrung
26. Der Roboter **lässt** den Stift 1 **los**
27. Wiederholen von Schritt 21 bis 26 für Stift 2 bis 4
28. Der Roboter **fährt zu definierter Position** für Home-Position