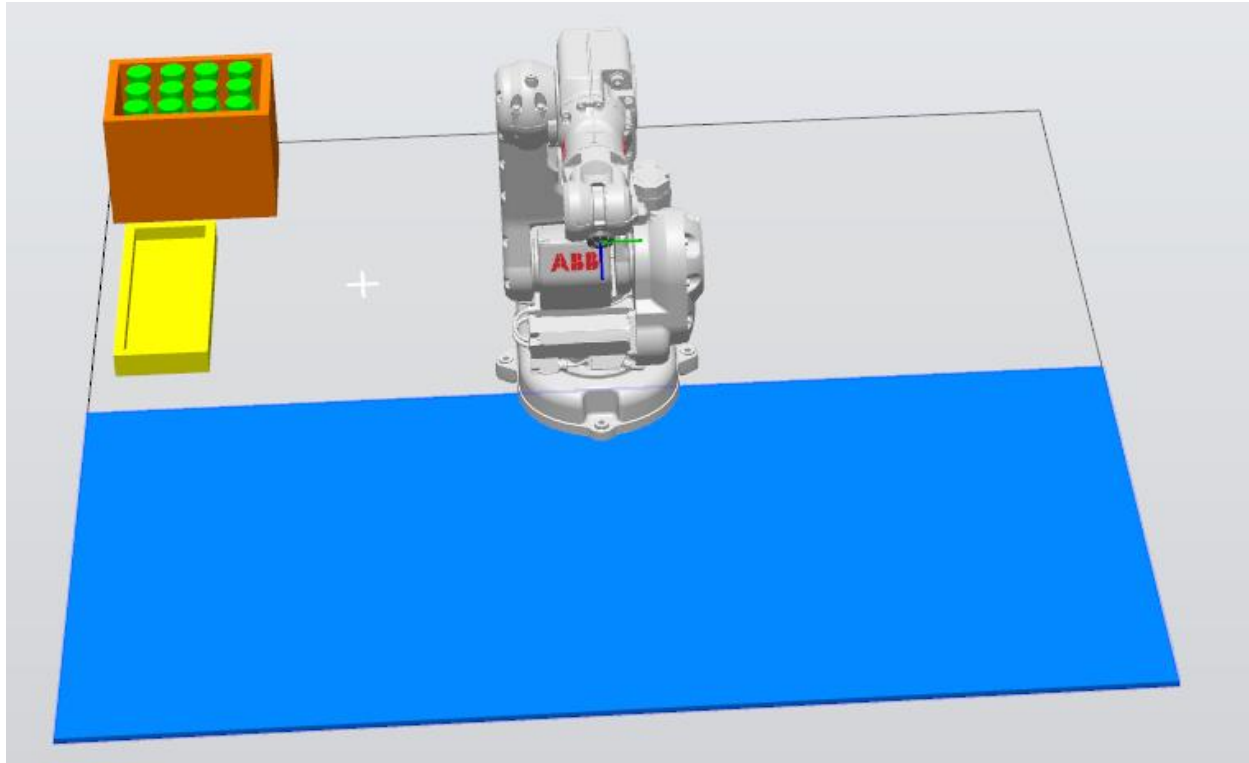


Tema 2

Obiectiv

Realizarea procedurii de paletizare dintr-o stiva 3D(cutie portocalie) într-o stiva 3D pe plan inclinat(cutie galbena) folosind programul T2_model.rspag trimis.



Cerințe:

- Crearea un efector terminal care să permită manipularea pieselor;
- Realizarea configurației pentru a prelua piesele(prindere si desprindere piesa la acționarea unui semnal);
- Realizarea traiectorie de tip pick&place (prezentata in lab3) pentru realizarea operației de paletizare cu evitarea coliziunilor;
- Realizarea programului pentru a prelua 24 de piese in configurație 3x4x2 (linii, coloane, niveluri) si depunerea pe un plan inclinat in configurație 6x2x2.
- Învățarea stării inițiale pentru a se putea face teste consecutive.

Observații:

1. Piesa Cutie_preluare si cele 24 de piese se vor muta folosind Freehand MOVE in planul albastru(se selectează din Layout si se muta împreuna).
2. Piesa Cutie_depunere se va muta folosind Freehand MOVE in planul albastru si se va inclina pe fiecare axa(x,y,z) cu o valoare.