Předúprava

CO2/FLAME (ožeh) – robot viz.LAK – SG i KK režim – pracovní (aplikační) okno,ION –ion.tyče – bez zadávání PT, spíše jen pro zobrazení v designu, ale bez žádného významu,

POW - může mít více komor

1. Varianta – robotické bez dveří, pouze průjezd, rychlost resp. rozestupy na dopravníku udává takt
2. S dveřmi – taktovaný s podružným dopravníkem, přejezd od STOP stanice, celý řetez se posouvá doprava, doleva v nějakém rozsahu, nejčastěji podvěsný... Add skladba časů – čas přejezdu od STOP např. 10s , (zavření dveří), PT – 50s (aplikace odmaštění 30 + okap vody 20)

Technologicky se nesmí v POW nechávat jigy - chemické prostředí, tzn většinou za tímto obj. Následují buffery, aby šlo odstavit jigy zde.....

Univerzální objekt ve schematu – využitelnost např. pro předúpravy (nejen) typu maskování, čištění (otěr).. – nabídka vložení lidského robota – design člověk, nebo vložení robotů bez omezení, skladba času obdobná jako u LAK.

apod. Elementy - design v gridu jak mají vypadat, pokud existují nějaké dané typy CO2, ION, POW a případně další ze které by bylo možné umístit do „galerie“ k následnému použití či doupřesnění pomocí „sub“ galerie, geometrie elementů - obecně typy – vycházíme z kruhových výsečí jako geometrické tvary, které lze vložit.

Bufferovací (PP)

SUŠ, VYŤ, CHL...

prvotní zobrazení obdoba LAK bez orámování

Zadávací tabulka – WT uchycení, WTč, čas náběhu

WT uchycení a WTč , k uchycení dojde v nějaký okamžik, WTč může být nulové, protože CT může být zkrácen, nikdy však nesmím přešvihnout CT

(viz foto tabule). Jak nazvat "klikatici" - délku v těchto obj. Zadávání hodnot pravděpodobně do tabulky (vycházející z PO - poznámky). S tím, že bude vycházet z aktuálně nastaveného designu.

Rozmístím geometriecké části po lince, vložím stop stanici, v toolbaru mám možnost zobrazit/skrýt pozice pro jigy.

*Pozice jsou orotovány podle poslední známé rotace na objektu s otočí, který je před aktuálně nastavovaným objektem.*

*okótování míst (nástroj v panelu) pro možné bufferování jigů? Možnost i automatického okótování, vyhodnocení vhodných rovných úseků?*

Přejezdy a buffery

Vstupem má být délka či čas?

Vstupně výstupní

NAV - galerie, umístění lidských robotů. Zadání vzdálenosti mezi nimi z toho vyplývají časy PT na navěšování - velká podobnost s tab. PO - poznámky - projekt nav\_example - řešení času navěšování na Magně.

Posun řetězu - je možný po ose Y (uvažováno výchozí zobrazení). V případě orotování náhledu o 90st, kdy je řetěz veden svisle kabinou -> je řetěz možné posouvat po ose X.

Transformace schématu do geometrie

Pro korektní transformaci ze schématu do geometrie je nutné mít ortogonalizované schéma (90 st. úhly).

Byla uvažována automatická logika zalamování při umístění některých technolog. objektů, ale bylo rozhodnuto, že nebude automaticky rozhodováno a nebude se zalamovat.

Převod do geometrie - pokud není uzavřen celý okruh linky, není možné spouštět simulaci.

Při převodu do geometrie, je v nabídce knihovny zobrazeno vložení 4 oblouků a linie. Obloukem se rozumí pouze ta část, kde je skutečný oblouk – tzn. bez liniové části.

Při nahrazování geometrických elementů, je uživatel dotazován skrze MB, zdali má k tomu skutečně dojít, stejně tak v případě, kdy dochází ke změně délky nad rámec

pracovní oblasti.

Při nahrazování linie obloukem či naopak, tak novější geometrický objekt nahrazuje ten předchozí, ale neplatí to v případě nahrazování oblouku obloukem.

Funkční elementy dělení na - STOP, roboti, otoče, zarážky

Geometrie - linie (délka, rotace), oblouky (délka, rotace)

V případě odstranění STOP, vznikne na jeho místě zarážka.

Při přidání STOP stanice do linky s geometrií je linie či oblouk rozdělen na 2.