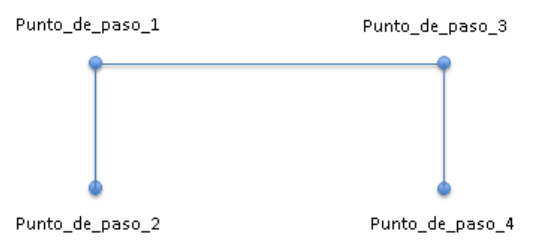


Realitzar els exercicis primer en el simulador. Verifica el seu funcionament. A continuació, carrega el programa en el robot i si és necessari ajusta els punts de pas.

Ejercicio 1. Coger y Dejar pieza

Teniendo presente el dibujo, realiza el programa de robot que coja una pieza de un punto de paso y la lleve al otro. Tendrás que estructurar el programa en dos carpetas: una para coger la pieza y otra para dejarla.

	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Comentario: Coger y Dejar pieza ▪ Carpeta: Coger pieza <ul style="list-style-type: none"> ✓ Salida desde el Punto de paso 1 ✓ Aviso – ¿Vamos a coger una pieza? ✓ Ir al Punto de paso 2 ✓ Agarre pieza y Ajustar Carga ✓ Esperar 1 segundo ✓ Volver al punto de paso 1 ▪ Carpeta: Dejar pieza <ul style="list-style-type: none"> ✓ Ir al Punto de paso 3 ✓ Ir al Punto de paso 4 ✓ Soltar pieza y Ajustar Carga ✓ Esperar 1 segundo ✓ Ir al Punto de paso 3
---	--

El punto de paso 1 está 300mm más alto que el punto de paso 2.

El punto de paso 3 está desplazado 400mm en el eje Y del punto de paso 1.

Ejercicio 2. Manejo de E/S digitales

Ampliar el ejercicio para iniciar el programa cuando pulsemos un pulsador conectado a la DI0.

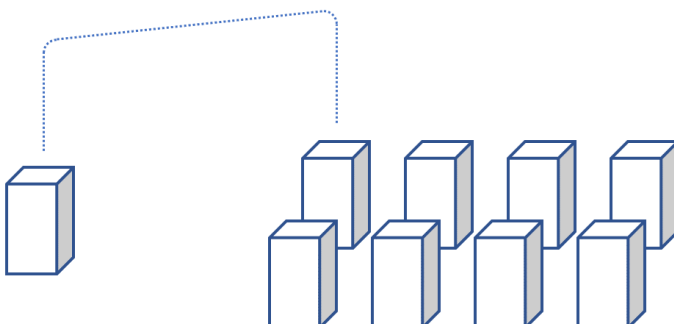
Además, activar un piloto de forma intermitente (DO0) durante 5 segundos, cuando el programa haya acabado. (utilizar la función Bucle)

Ejercicio 3. Flujo de programa. If ... Else

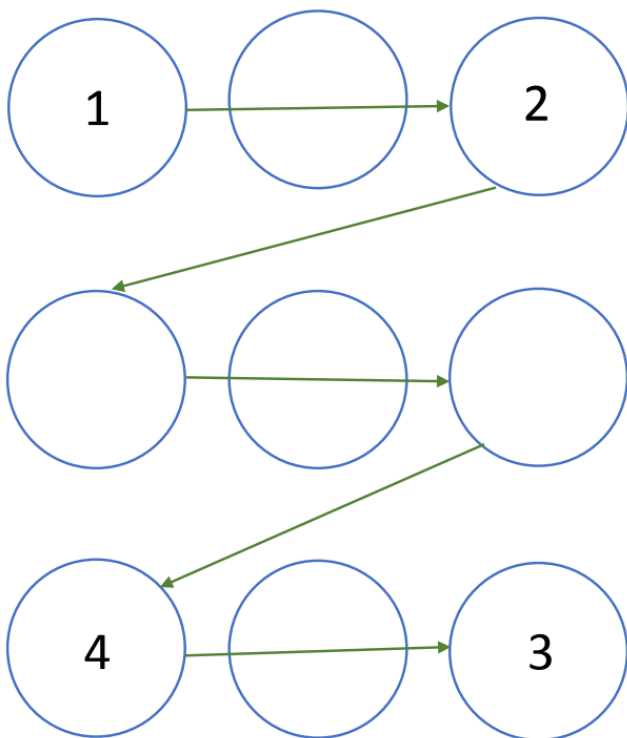
Ahora conectamos un selector a la DI1. Si el selector está desactivado se ejecuta el programa 1. Si el selector está activado, el punto de paso 3 está desplazado 200mm en el eje Y del punto de paso 1.

Ejercicio 4. Paletizado

Realiza un programa que pueda recoger 8 piezas de un punto fijo y paletizarlas en dos filas de 4 separadas 5cm entre los centros de ellas, mediante el Asistente de paletizado.



Realiza un programa que pueda recoger piezas y paletizarlas en 2 filas en la siguiente plantilla.



<https://www.youtube.com/watch?v=CddtFcksjuQ&t=506s>