Conectarse al robot

C1. Panel de control -> centro de redes y recursos compartidos -> cambiar configuración del adaptador.

Clic derecho en nuestra tarjeta de red y propiedades. Pulsar en (TCP/IPv4)

C2. El robot tiene la ip 192.168.0.20. Tendremos que introducir una ip fija del rango.

C3. En programming vamos a connection, type y ponemos tcp/ip.

C4. En la pestaña tcp/ip ponemos la ip del robot y pulsamos aceptar.

C5. En el explorer ponemos clic derecho en “connection” y pulsamos “connect” para conectar con el robot.

En programs aparecen los programas cargados en el robot.

En slots aparecen los espacios del robot donde se pueden guardar programas.

Para pasar el programa al robot arrastramos los ficheros desde workplace -> ficheros hasta robot -> programs.

C6. Aparecerá esta pestaña, donde confirmaremos que queremos subirle el programa.

De momento no tenemos posiciones guardadas, por lo que sasldrá una pestaña preguntando si realmente queremos subir un archivo de posiciones vacío.

El robot tiene dos modos de funcionamiento: automático y manual. Para subir un programa al robot, hay que ponerlo en modo manual. Para hacerlo, deshabilitar la consola y luego poner la llave del robot en posición automático.

Por seguridad, hemos de subirle el programa en manual y luego poner el robot en automático para que se ejecute el programa. De esta forma, evitaremos que el robot inicie de forma repentina.

C7. Extras -> Online management -> I/O monitor. Desde aquí podemos ver las entradas y salidas reales que se están activando en el robot en tiempo real.

Primera conexión al robot

I/O Reales

Pulsador marcha -> 8

Pulsador paro -> 9

Piloto Q1 -> 10

Piloto marcha -> 8

Piloto reset -> 9

I3 -> 1B1 cilindro 1M1 dentro

I4 -> 1B2 cilindro 1M1 fuera

C8. Para que inicie el programa tenemos que darle clic derecho al programa y pulsar en start (CYC)

C9. Podemos abrir el debugger desde la misma pestaña. Para hacerlo el programa no tiene que estar ejecutándose.

Desde aquí podemos ver qué se está ejecutando en cada momento y ejecutar el programa línea por línea.