Mover el robot

La instrucción mov mueve el robot auna posición indicada

Mov p1

Esta instrucción permite que el robot se mueva según él decida con tal de que termine en la posición que le indiquemos.

La posición se guarda en el archivo .pos. una posición tiene 6 valores. Los primeros 3 valores son x, y, z de la muñeca del robot. Los últimos 3 valores son los ángulos x, y, z de la muñeca del robot.

La instrucción spd se define como la velocidad que le introduzcamos en mm/s multiplicada por el valor introducido en la función ovrd. Afecta a todos los movimientos menos MOV. La velocidad máxima que se le puede introducir es 4400mm/s.

La instrucción ovrd define la velocidad de movimiento máxima (expresada en porcentaje) y afecta a todos los movimientos.

Ejemplo 1:

OVRD 50

SPD 30

Velocidad MOV al 50% del máximo

Velocidad MVS 15mm/s (50% de 30mm/s)

Ejemplo 2:

OVRD 30

SPD 60

Velocidad MOV 30% del máximo

Velocidad MVS 18mm/s (30% de 60mm/s)

Ambas se expresan en porcentajes

Para abrir y cerrar la herramienta 1, se usan las ordenes hopen x y hclose x (siendo x el número de herramienta), respectivamente.

C1. Programming -> teach-in. En esta pestaña se puede mover el robot. Cuando lo tengamos en la posición que deseamos, podemos guardar la posición con save position. Por último, damos en propiedades de la posición e introducimos el nombre que queramos.

Para usar la posición la declararemos en el programa:

Def pos x

La instrucción mvs mueve el robot a la posición que indiquemos, obligando al robot a realizar un movimiento lineal.