Crear proyecto

La primera pantalla que aparece es ‘01’, donde pulsaremos en “New Cell”. Se abrirá el Project wizard, que tiene 8 pasos. En el paso 1 ‘02’ pondremos el nombre del proyecto. En el paso 2 ‘03’ seleccionaremos el método de creación del robot, que será “Create a new robot with the defalut HandlingPRO config.”. En el paso 3 ‘04’ pondremos la versión de software del robot, que será la 9.40. En el paso 4 ‘05’ pondremos la herramienta del robot, que será “HandlingTool (H552)”. En el paso 5 ‘06’ pondremos el modelo del robot, que será “H641 M-710iC/50”. En el paso 6 ‘07’ seleccionaremos el modelo del grupo, que coincidirá con el modelo del robot. En el paso 7 ‘08’ seleccionaremos las opciones del robot, lo dejaremos por defecto. El paso 8 ‘09’ es un resumen de las opciones seleccionadas. Empezará a crearse la máquina virtual del robot. En la opción ‘10’ seleccionaremos “1. Standard Flange”. Cuando termine de cargar, aparecerá la pestaña principal del proyecto ‘11’.