

Môn học: Xử lý ảnh và thị giác robot

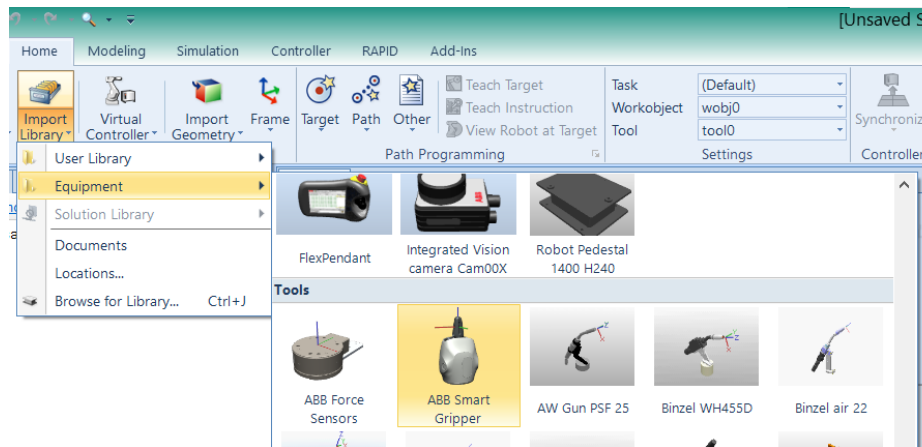
Bài 1: RobotStudio

1. Kéo robot Yumi và giả lập điều khiển:

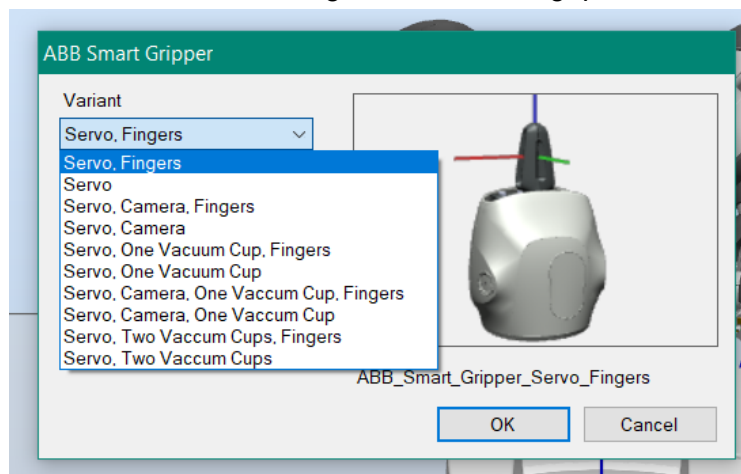
- B1: Chọn ABB Library và chọn robot Yumi



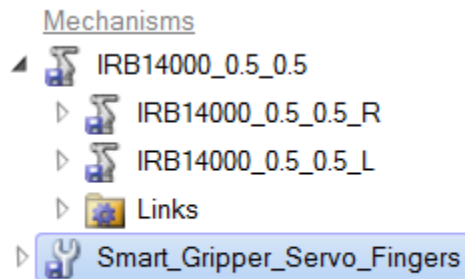
- B2: Chọn Import Library -> Equipment để chọn đầu tay cho robot. Ở đây dùng Smart Gripper



Sau đó chọn các thiết bị cần dùng đi kèm với đầu gấp

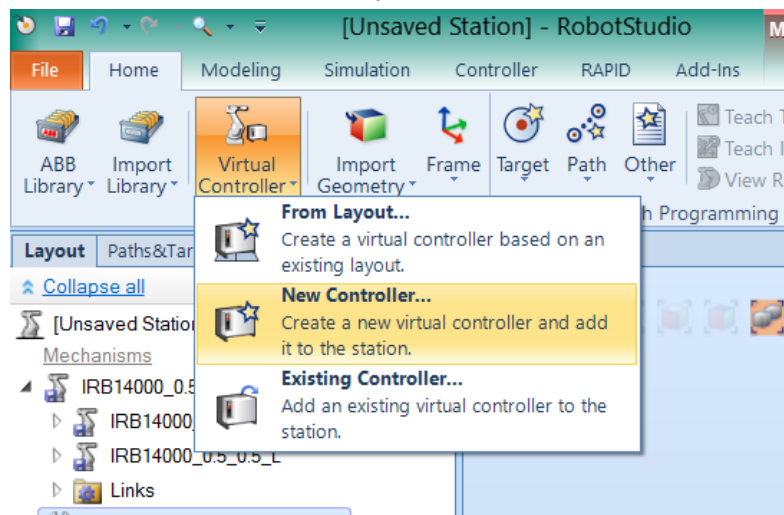


Kéo đầu gấp vào cánh tay muốn gắn vào để kết nối chúng

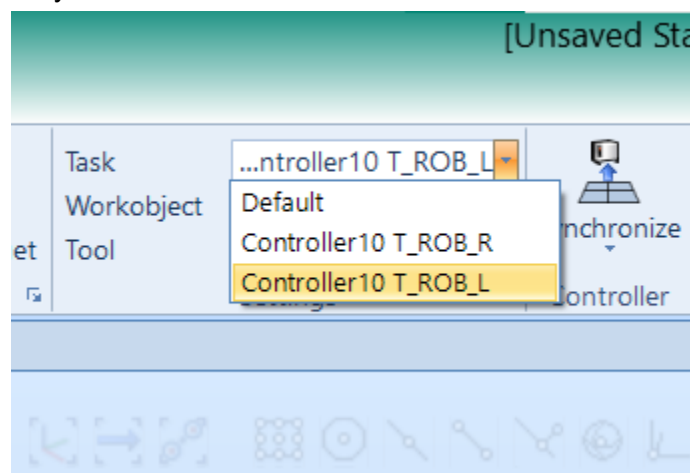


- B3: Giả lập điều khiển

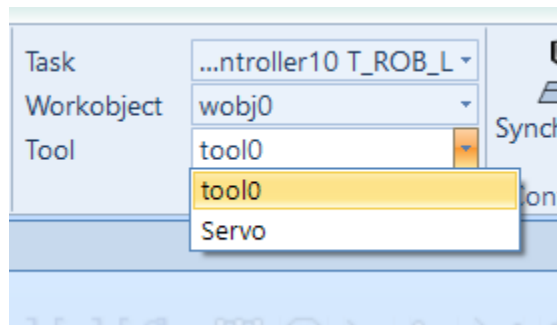
Trong Virtual Controller -> From Layout để tạo một controller mới



- B4: Chọn cánh tay điều khiển



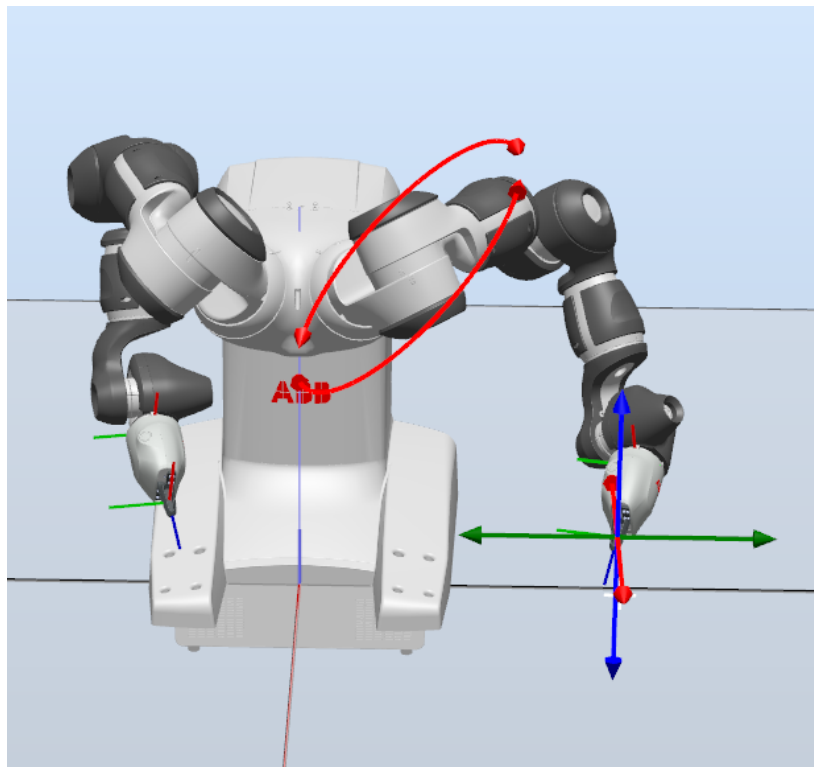
Chọn tool (ở đây chọn tool là servo)



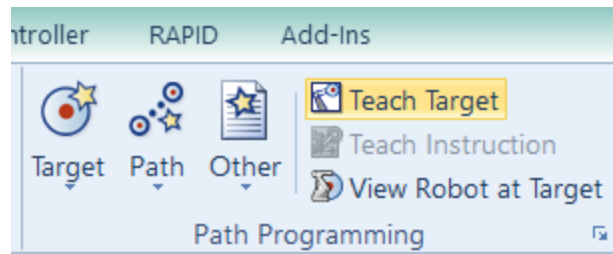
Chọn Jog linear để điều khiển các khớp bằng chuột:



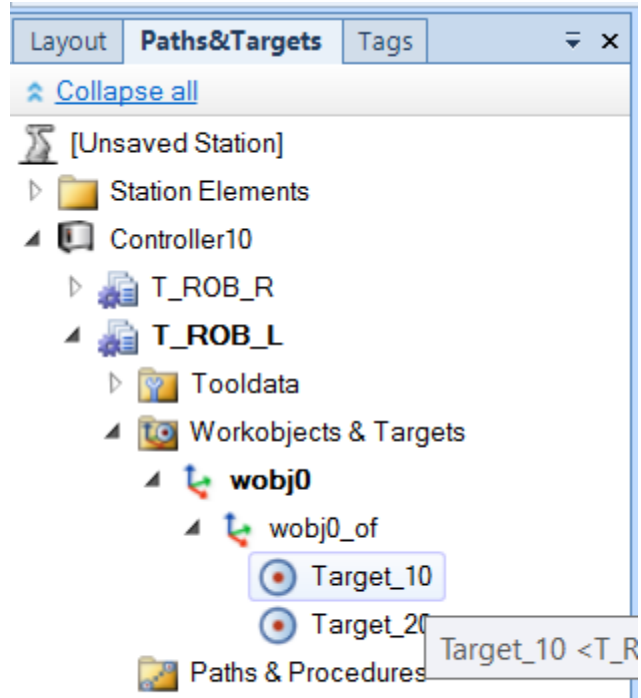
Cánh tay robot sẽ có các mũi tên để điều khiển vị trí theo các trục Ox, Oy, Oz



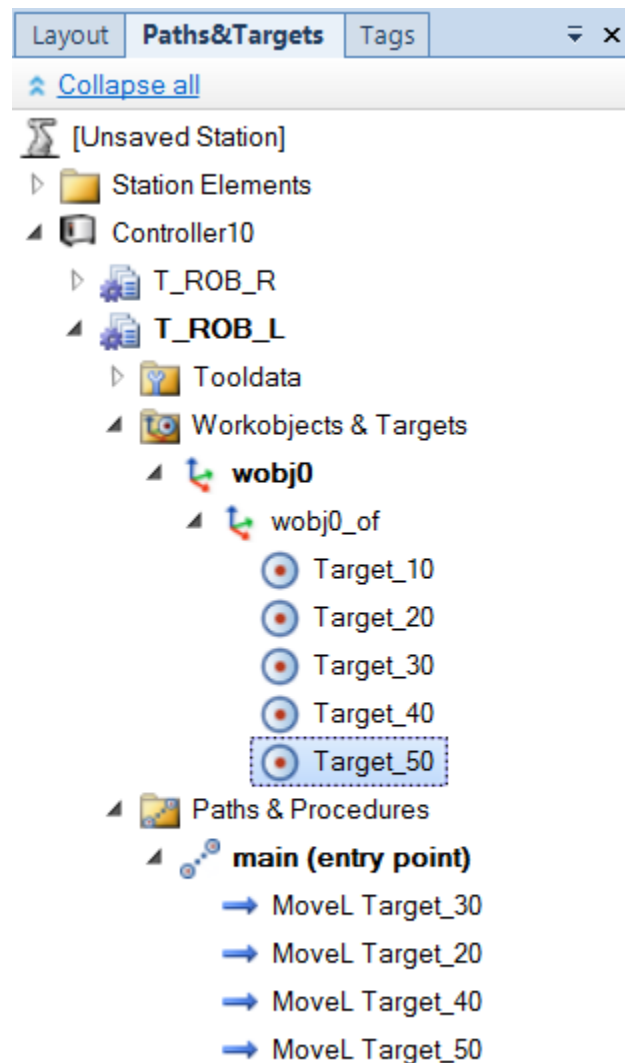
2. Teach target: Di chuyển cánh tay robot đến điểm cần teach và ấn chọn teach target



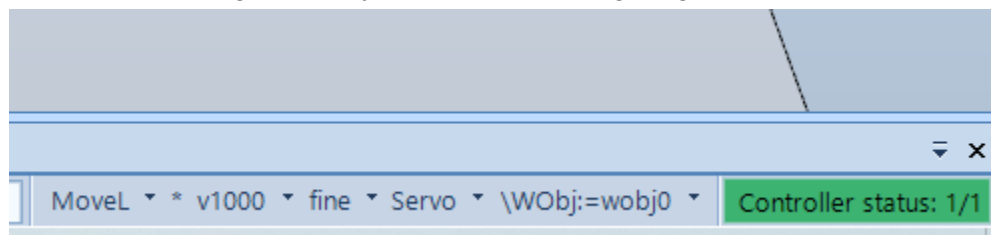
Ở mục Paths&Target sẽ hiện các điểm bạn vừa chọn (kích đúp để đổi tên)



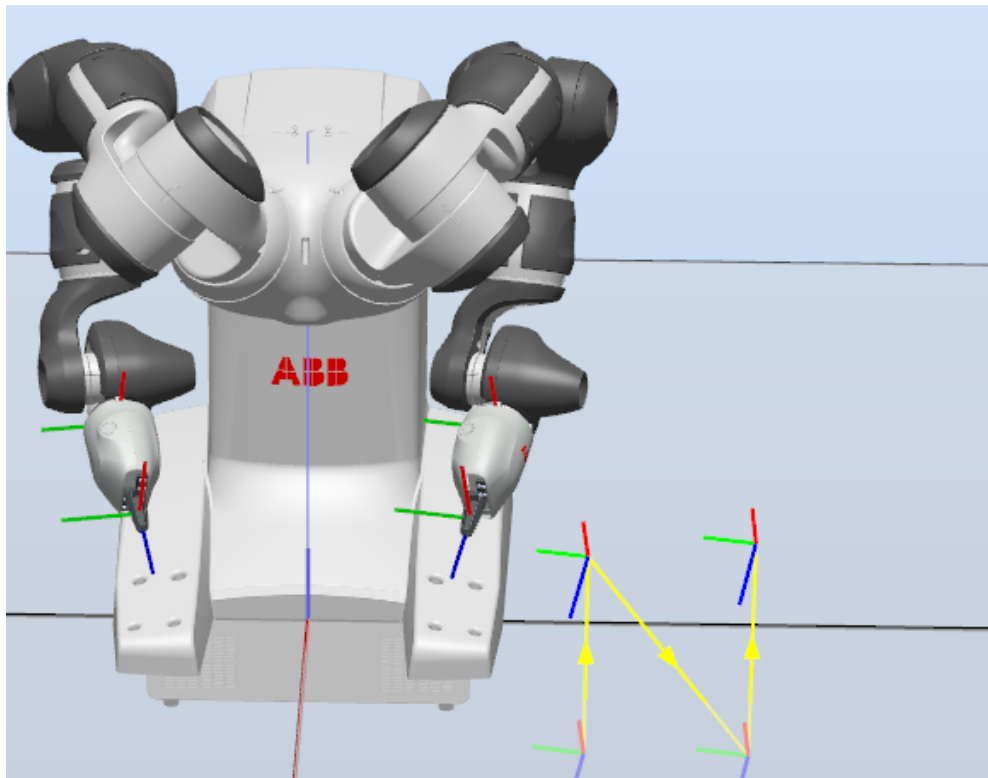
Chuột phải vào mục **Paths & Procedures** tạo một path với tên mặc định là main. Sau đó kéo thả các Target ở trên xuống là sẽ có lệnh moveL



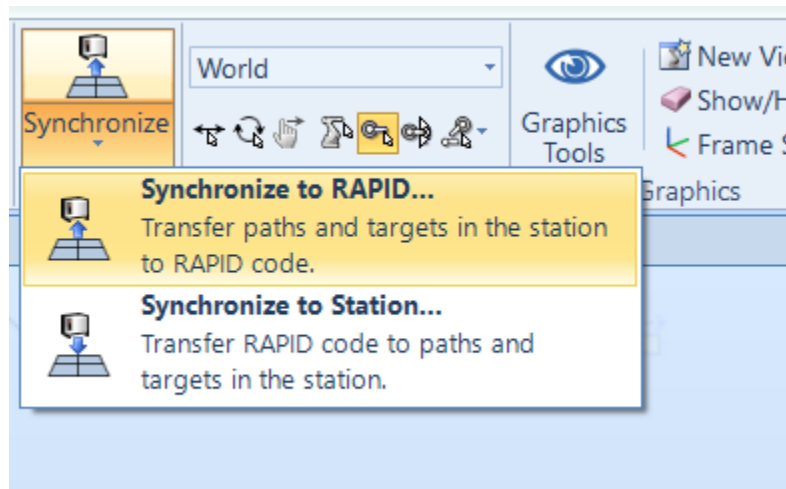
Điều chỉnh các thông số theo ý thích ở thanh công cụ góc dưới bên phải:



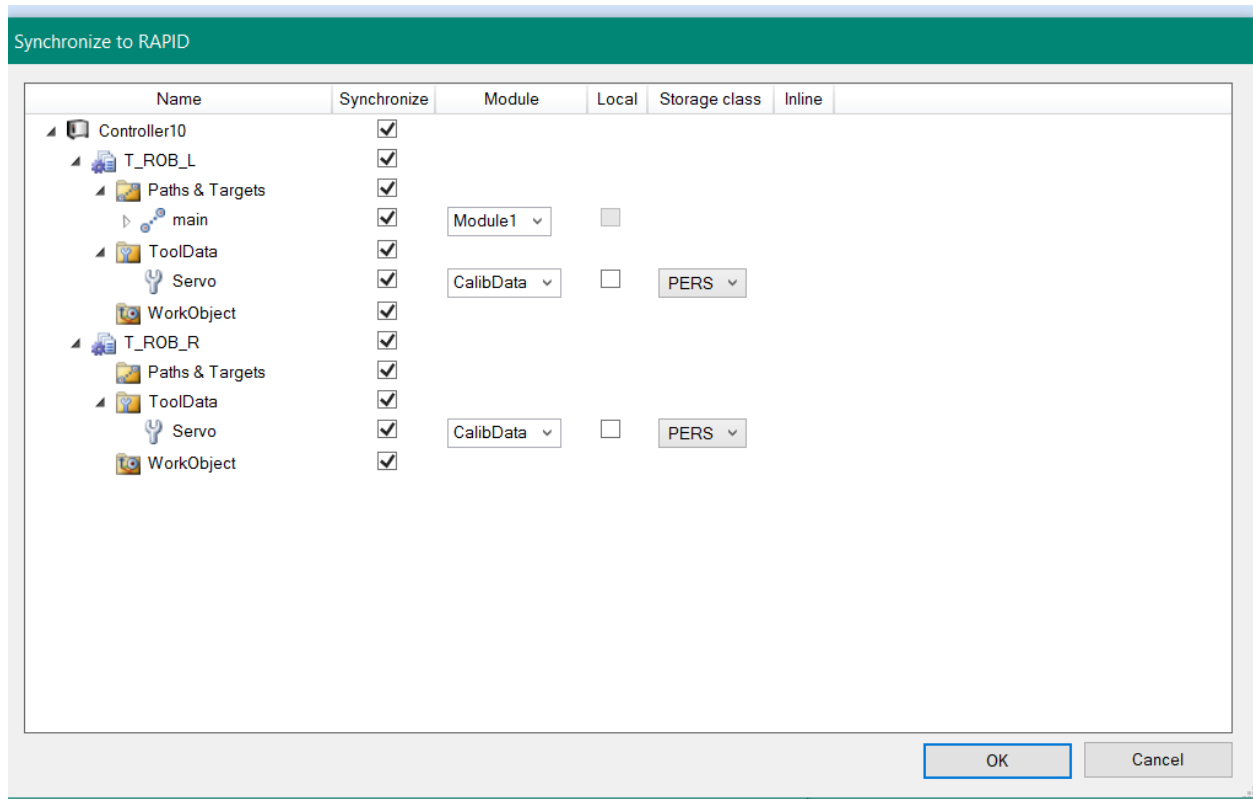
Màn hình sẽ hiện đường đi của cánh tay robot theo từng điểm



Chọn Synchronize -> Synchronize to RAPID



Tích hết các ô rồi chọn ok



Play để khởi chạy

