

ESTACION CON DOS ROBOTS

Funcionamiento:

Tenemos una primera cinta por la que avanzará una caja hasta un sensor posicionado cerca de lo robots, cuando detecta el sensor el primero robot hará una trayectoria por la parte superior de la caja, cuando este haya terminado volverá a la posición inicial y el robot dos cogerá la caja para depositarla en la cinta dos, esta avanzará hasta un sensor, entonces aparecerá otra caja en el inicio y se repetirá la operación.

Elementos:

Para realzar esta practica he usado dos robots controlado cada uno por su controlador, además he usado dos cintas con un sensor en cada una para detectar la presencia de las cajas.

Simulación:

Cuando se va a simular para comenzar hay que pulsar la entrada POSICIONADOR, esta coloca la pieza al comienzo de la cinta, luego funcionara de forma automática posicionándose automáticamente al comienzo de la cinta haciendo así un ciclo continuo.