Szymon Hrehorowicz 13A6 GP03

20.11.2023 r.



Rysunek 1 Model systemu produkcyjnego w Factory I/O.

Do modelu wchodzą elementy typu *Raw Material*, następnie są obrabiane na dwóch zrobotyzowanych stanowiskach. Na pierwszym z nich wytwarzane są elementy *Product Base* a na drugim *Product Lid*. Za stanowiskami umieszczone są sensory wizyjne, które rozpoznają wadliwe elementy (w modelu identyfikowane przez kolor). Są one następnie odrzucane z taśmociągu przez *Pivot Arm Sorter*. Później, za pomocą manipulatora dwuosiowego *Pick & Place*, pokrywa łączona jest z bazą. Gotowy produkt zostaje usuwany z symulacji.



























