



Politechnika Krakowska
im. Tadeusza Kościuszki



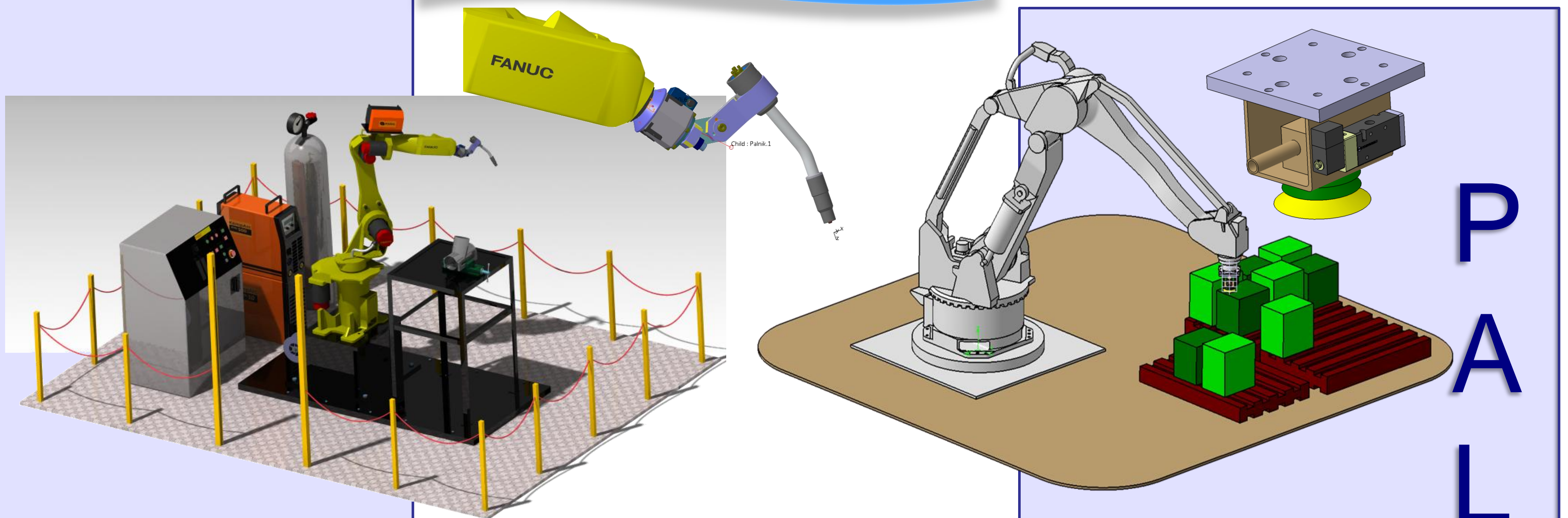
Autorzy: Adam SŁOTA, Krzysztof KRUPA, Andrzej KONICKI, Piotr DOKTOR

e-mail: {slota, krupa}@mech.pk.edu.pl, {konicki.andrzej, piotrdoktor}@gmail.com

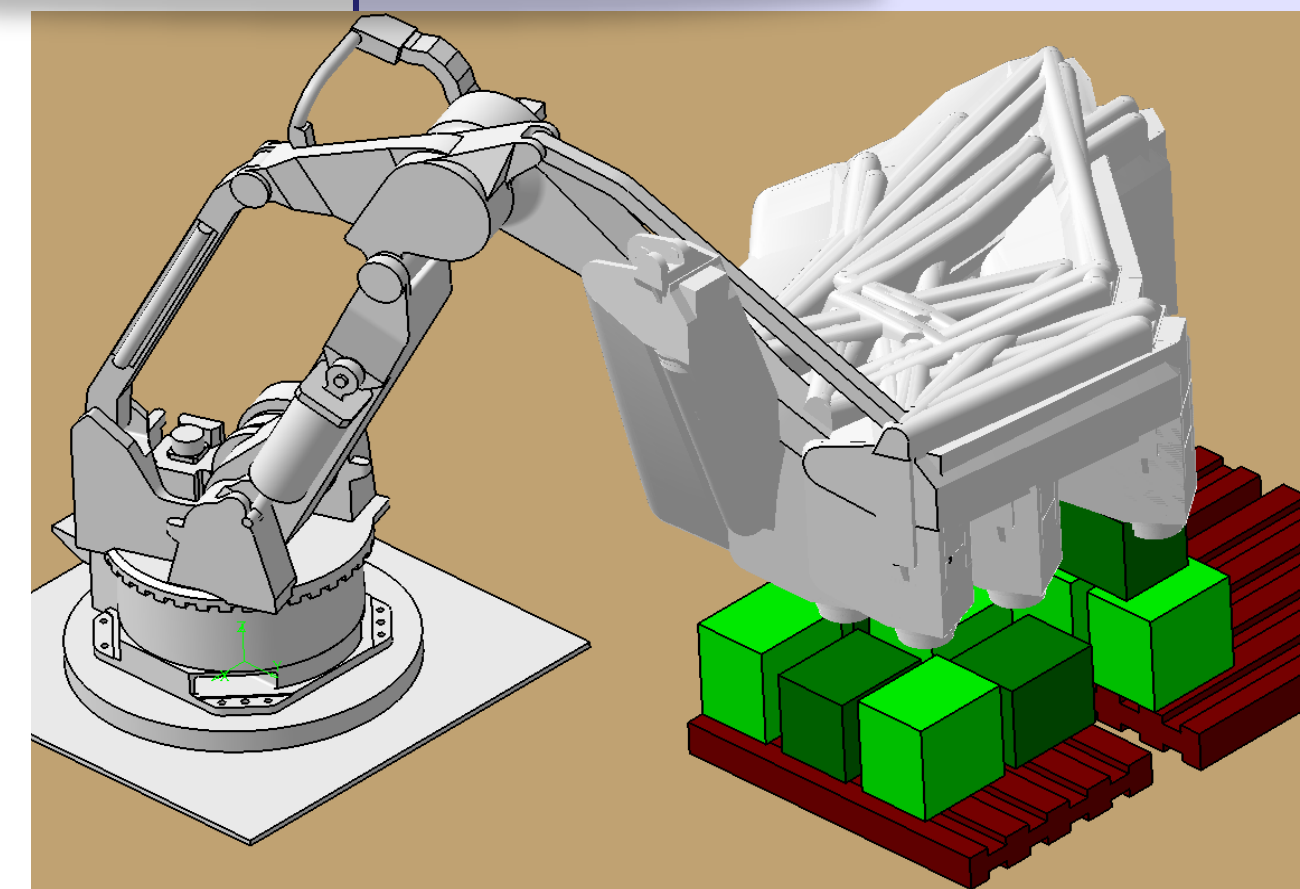
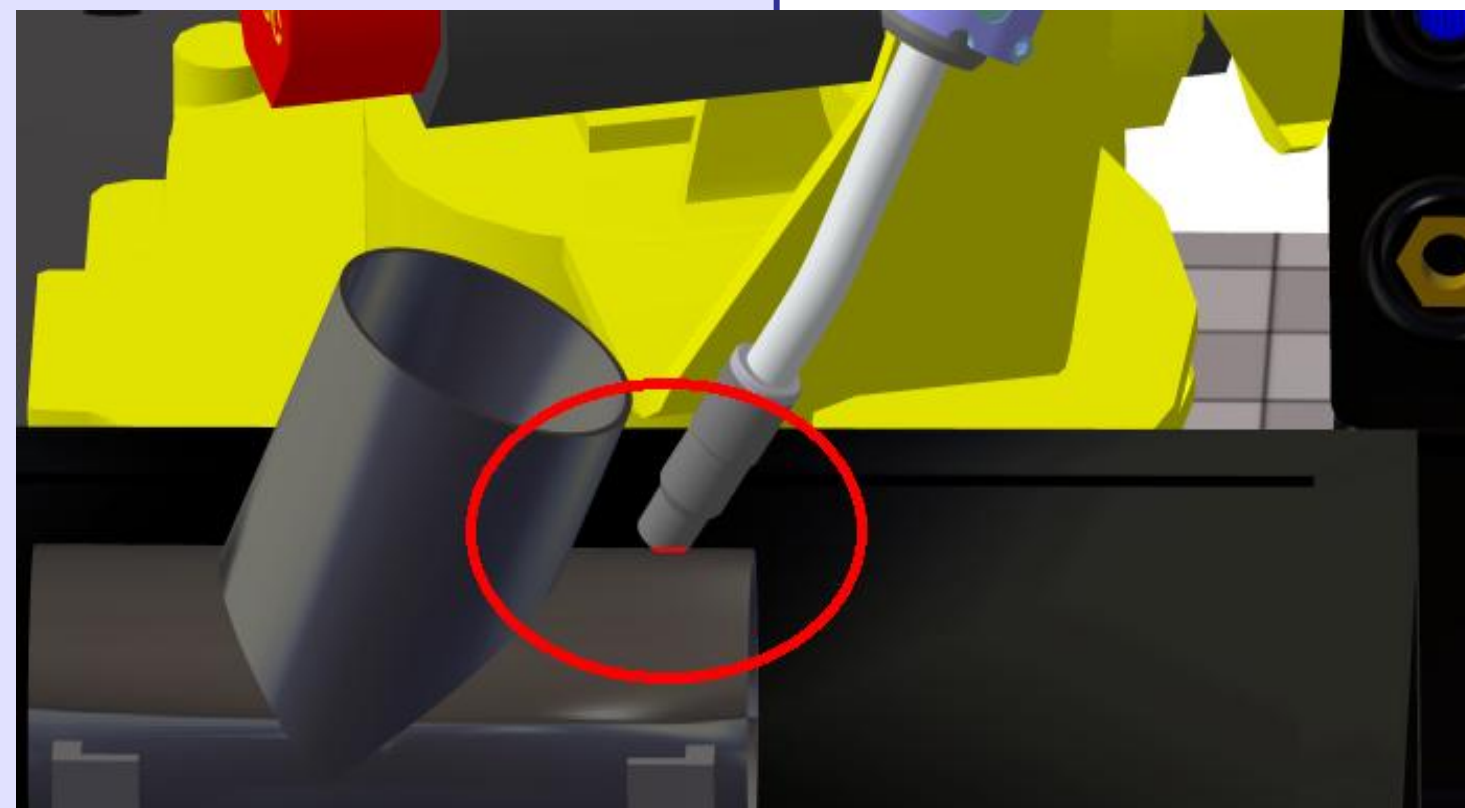
Politechnika Krakowska, Instytut Technologii Maszyn i Automatykacji Produkcji

Programowanie w systemie Delmia robotów przemysłowych dla zadań paletyzacji i spawania

Wirtualny model stanowiska



Definiowanie zadań i symulacja w środowisku wirtualnym



Generowanie programów sterujących

```

/PROG Pisanie
:
DEFAULT_GROUP = 1,*,*,*,*;
CONTROL_CODE = 00000000 00000000;
/MN
1:UTOOL_NUM = 4;
2:UFRAME_NUM = 5;
3:J P[1] 50% CNT100 ;
4:J P[2] 50% CNT100 ;
5:L P[3] 750mm/sec FINE ;
6:C P[4]
:
P[5] 750mm/sec CNT100 ;
:
    
```

```

Program.1
PROGRAM RobotTask.2()
SPEED 30 ALWAYS
ACCEL 90 ALWAYS
ACCURACY 0 ALWAYS
TOOL gripper.1.Tool1
LMOVE Tag21
LMOVE TRANS(-749.999979 1540.000011 789.999991 -180.000000 0.000000 89.99
LMOVE TRANS(-1639.999874 1999.999917 810.000002 -180.000000 0.000000 89.9
LMOVE Tag31
LMOVE TRANS(-1639.998653 2000.000314 810.001001 -180.000000 0.000000 89.9
LMOVE TRANS(-750.001509 2219.999593 790.000010 -180.000000 0.000000 89.99
LMOVE Tag23
LMOVE TRANS(-750.000064 2219.999989 790.000005 -180.000000 0.000000 89.99
LMOVE TRANS(-1639.998928 2339.999834 810.000000 -180.000000 0.000000 89.9
LMOVE Tag32
    
```

Weryfikacja na stanowisku rzeczywistym



S
P
A
W
A
N
I
E

P
A
L
E
T
Y
Z
A
C
J
A

Stowarzyszenie „ProCAX” www.procacx.org.pl

Autorzy prac pokazanych na plakatach zaprezentują szerzej swoje dokonania podczas prezentacji na „IX Forum Inżynierskim ProCAX”, dnia 20 listopada 2010 r. w hotelu PRESTIGE, ul. 11-ego Listopada 17 w Siewierzu, 25 km od Sosnowca. Więcej na www.procacx.org.pl

Powyższy plakat w postaci elektronicznej można pobrać ze strony: www.procacx.org.pl lub www.mechanik.media.pl

Najlepsze prace zostaną opublikowane w formie papierowej jako typowe artykuły w miesięczniku **Mechanik** nr 1 i 2/2011

Wszystkich chętnych zapraszamy!