

Automatisiertes Lager

Fach:

Name:

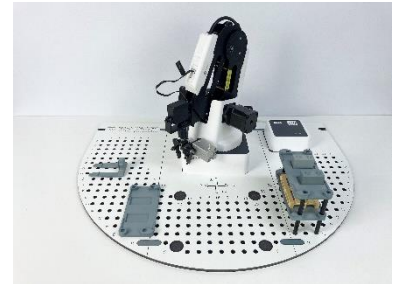
Datum:

Aufgabe


Erstelle mit dem Roboter und der Teaching & Playback Funktion ein Programm für ein Lager.

Öffne hierzu das Programm „Automatisiertes Lager.playback“.

1. Lege eine Palette auf den Umschlageplatz.
Beschreibe die Bewegungsarten des Roboters.
2. Belade die Palette mit zwei Batterien.
Beschreibe den Arbeits-/Bewegungsraum.
3. Vereinzle die Palette wieder. Beschreibe die einzelnen Schritte in der Playbackliste (Name).



Hilfestellung

- Der Knopf mit dem Schloss  löst die „Punkte speichern“ Funktion aus
- Der Greifer öffnet/schließt, sobald das Dropdown Feld Gripper von Deaktiviert auf Öffnen/Schließen geändert wird
- Durch betätigen des „Home“ Button erfolgt eine Referenzfahrt des Roboters, z.B. bei Kollision
- Die Fahrgeschwindigkeit vom DOBOT Magician kann während des teachings geändert werden, indem im Bedienfeld die Geschwindigkeit geregelt wird
- Eine Anleitung ist unter Teaching&Playback.pdf gespeichert

Aufbau

- 1x DOBOT Magician
- 1x Steckbrett
- 1x Vakuumpumpe
- 1x Greifer
- 1x Regal **K23, K25, Q23, Q25**
- 1x Gabel: **G5, H5**
- 1x Umschlageplatz: **K7, K9, Q7, Q9**
- 1x Luftklammerschlauch
- 1x Palette
- 2x Bausteine

Gut zu wissen

Ein vernetztes automatisiertes Lager kann kommunizieren. Wenn ein Regalfach leer wird, könnte es eine Bestellung veranlassen, um Neuware zu bestellen.

