

Universal Robots

UR 3



Hinweis



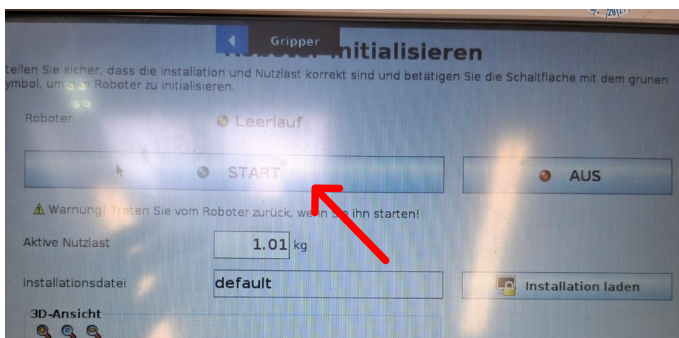
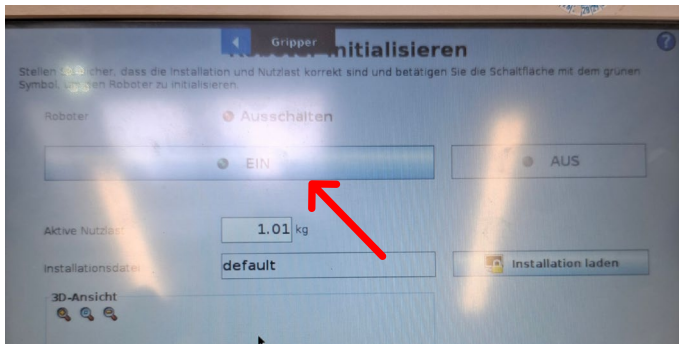
**Der Aktionsradius des Roboter-Arms muss während
des Betriebes immer frei sein**



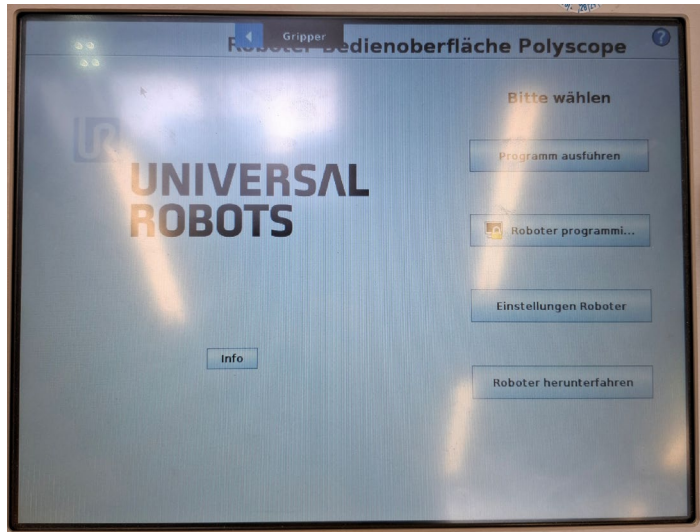
Start

- Schließe das Gerät an die Stromversorgung an und schalte es ein.
- Nach dem Start wähle „Zum Initialisierungsbildschirm“
- Wähle „Ein“, dann „Start“ und dann mit „OK“ bestätigen.

→ Der Roboter ist nun einsatzbereit.



Programm wählen/erstellen

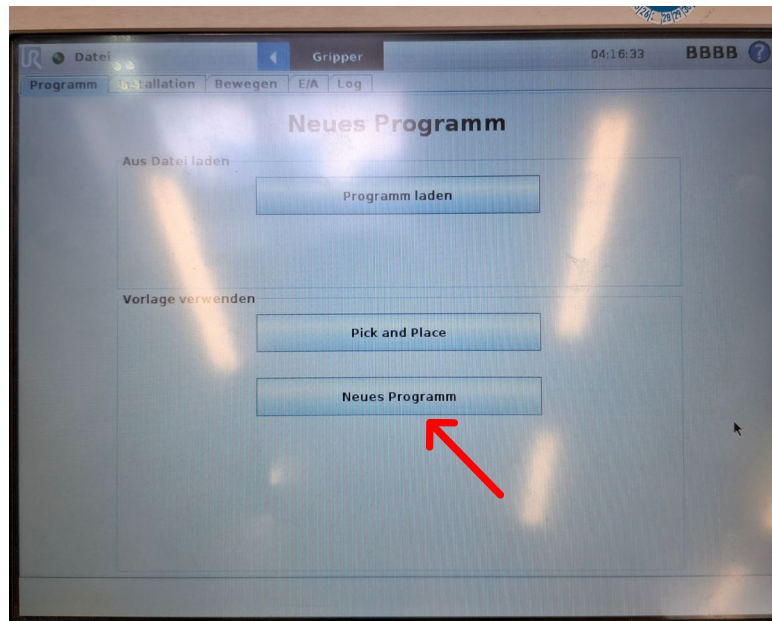


Du kannst nun ...:

- ← • ... ein vorhandenes Programm ausführen oder
- ← • ... den Roboter programmieren.

→ Wenn du den Roboter programmieren möchtest, gebe das ID-User Passwort ein („Mee...“).

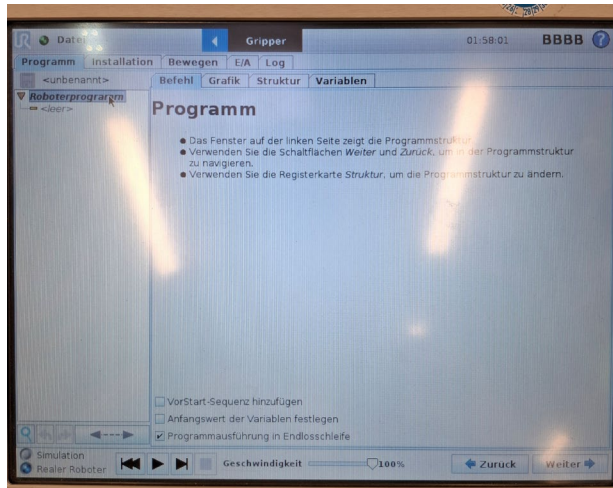
Programm wählen/erstellen



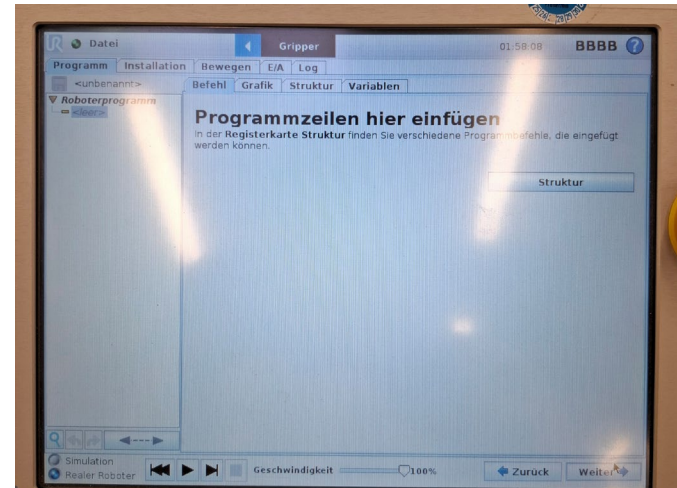
Du kannst nun eine „Pick and Place“-Vorlage verwenden oder ein „Neues Programm“ erstellen.

Da wir ein eigenes Programm erstellen möchten und die Vorlage für uns unrelevante Aspekte beinhaltet, wählen wir „Neues Programm“.

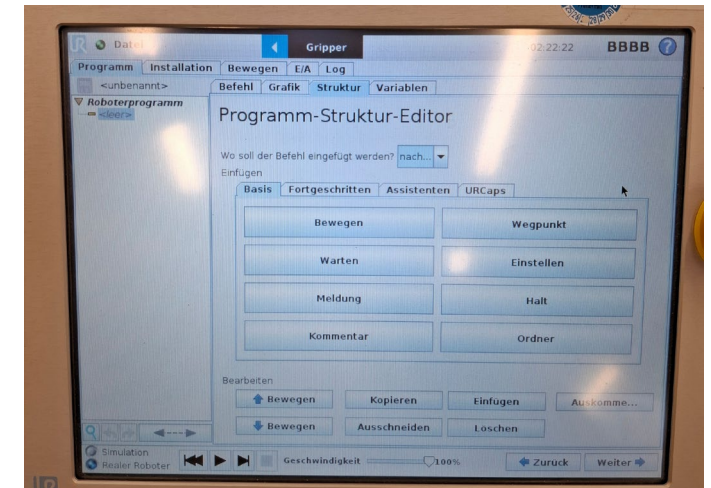
Programmieroberfläche



Programmieroberfläche



Hier kannst du Strukturen in die Programmzelle hinzufügen

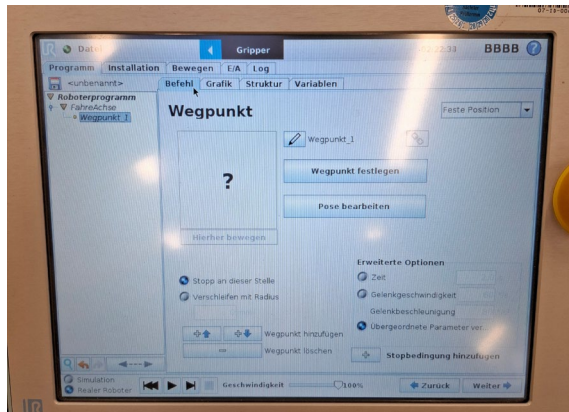


Basis: Wegpunkt, Warten usw.

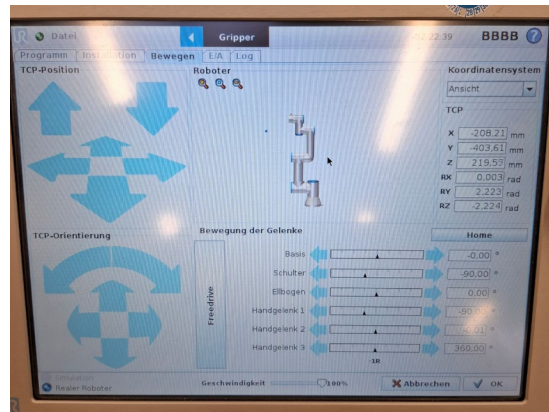
URCaps: Greifer aktivieren, Greifer usw.

Wegpunkt

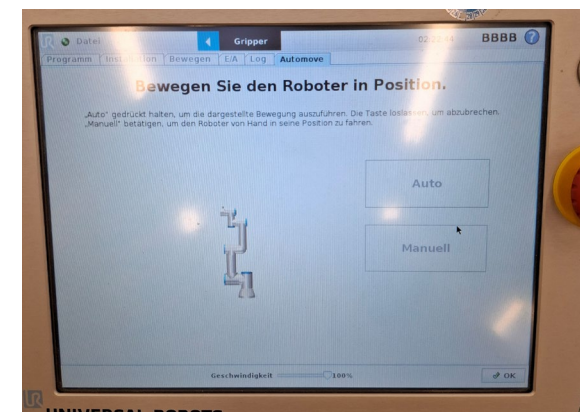
Falls der Roboterarm in einer anderen Position abgeschaltet wurde, musst du sicher stellen, dass er immer bei der Home-Position beginnt. Daher ist der erste Wegpunkt im Programm die Home-Position des UR3. Er fährt zunächst immer die Home-Position an, um von dort aus die gewünschten Wegpunkte anzufahren.



- Füge aus dem Struktur-Editor einen Wegpunkt hinzu.
- Wähle „Wegpunkt festlegen“



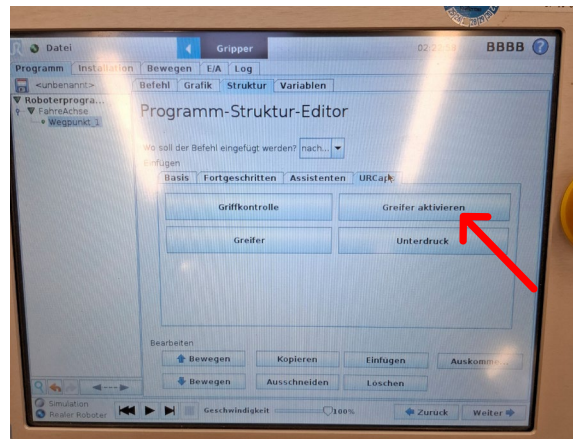
- Wähle „Home“



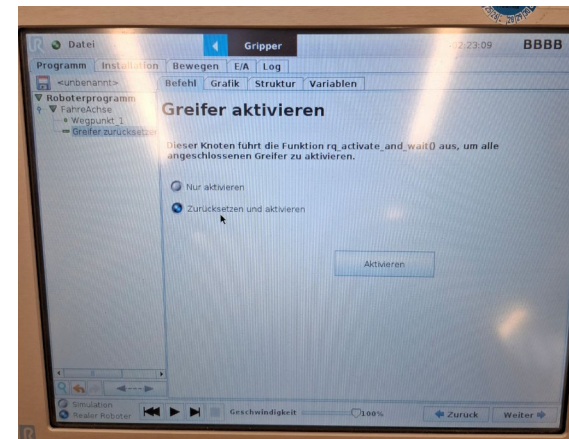
- Halte „Auto“ gedrückt bis der Arm die Home-Position erreicht hat.
- Bestätige mit „OK“.

Greifer aktivieren

Dasselbe wie für den Roboterarm, gilt auch für den Greifer. Bevor du ihn in deinem Programm verwendest, solltest du ihn in Grundstellung bringen. Das macht man, indem man in zurücksetzt und aktiviert. So hat der Greifer zu Beginn deines Programms immer eine Grundstellung (geöffnet).



- Wähle „Greifer aktivieren“ aus dem Struktur-Editor in der Rubrik („URCaps“) aus.



- Wähle „Zurücksetzen und aktivieren“.

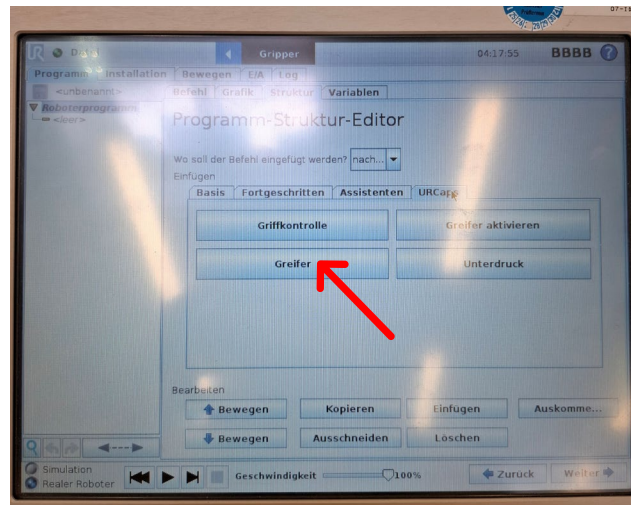
Roboterarm positionieren

Hast du den ersten Wegpunkt (Home-Position) sowie den Greifer (zurücksetzen und aktivieren) erstellt, kannst du nun deine Befehle für den Roboterarm hinzufügen.

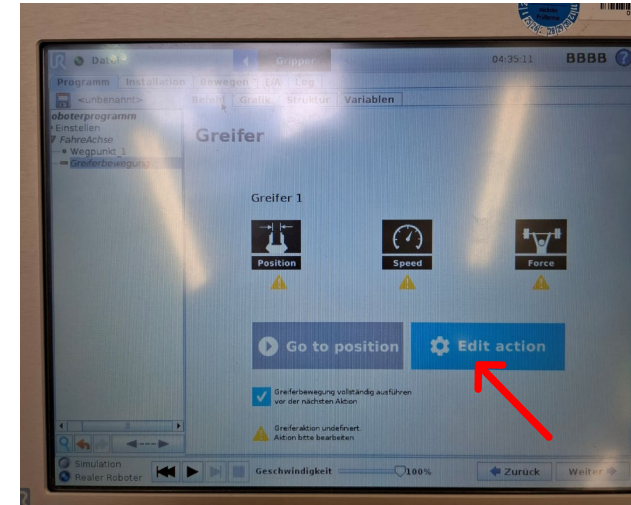


Wegpunkte kannst du mithilfe der Pfeile anfahren oder du betätigst die Kupplung an der Rückseite des Bedienpanels. Mit der Kupplung kannst du den Roboterarm in die gewünschte Position bringen. Bestätige diese mit „OK“ und der Roboterarm wird diese Position im Laufe des Programms anfahren.

Greifer hinzufügen



Die Befehle für den Greifer findest du im Struktur-Editor in der Rubrik „URCaps“. Dort wählst du „Greifer“ aus.



Unter „Edit action“ kannst du nun die Position, Speed und Force einstellen.

Speichern und ausführen

Unter „Datei“ im oberen Reiter kannst du das Programm speichern.
Schließe das Programmieren und wähle nun „Programm ausführen“ aus.

Starte das gewünschte Programm und bedenke
→ halte den Aktionsradius des Roboterarms während des Betriebes frei!!!

Viel Spaß