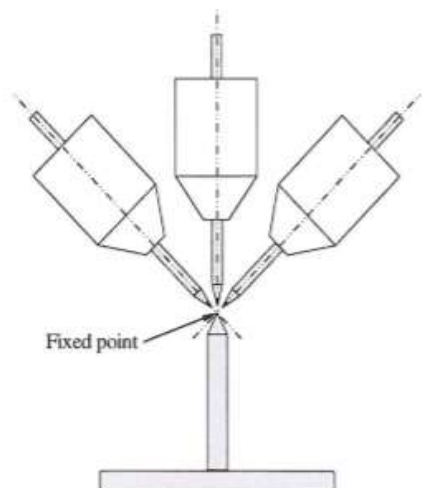


Uuden työkalun määrittäminen ABB Robot

1. Avaa ABB-päävalikko. Valitse "ohjelmadata" -> tooldata
2. "Uusi" -> "... " -> kirjoita työkalun nimi
 - Alue "Globaali"
 - Tallennustyyppi "Pysyvä"
 - Taski "T_ROB1"
 - Moduuli "Tool_data"
 - Dimensio "Ei mitään"
 - "OK"
3. Valitse tekemäsi työkalu listalta -> "Muokkaa" -> "Määritä"
 - Menetelmä "TKP & Z"
 - Pistemäärä "4"

Työkalun määrittäminen tapahtuu siten, että kohdistat työkalun "kärjen" kiinteään kohdistuspiikkiin (U-mallisen telineen pohjalla) mahdollisimman lähelle koskematta piikkiä. Muista tuoda työkalu kiinni kohdistuspiikkiin eri puolilta piikkiä.

Katso kuva (ABB 2011)



4. Aja robotti kohdistuspiikin luo ja varmista, että määritettävä työkalu on kiinnitetty robottiin.
 - Kohdista työkalun ”kärki” piikkiin ja paina ”Muuta paikka”.
 - Tee sama toimenpide jokaisen ”Pisteen” kohdalla.

Huomio, että robotin ranteen on oltava eri asennoissa!

Neljännän pisteen jälkeen

- ”Jatkettu piste Z” määritetään siten, että ajat robottia lineaarisesti pois päin jonkin matkaa ”Piste 4” kohdasta ja painat ”Muuta paikka”
 - ”OK”
5. Paina työkaluasi näytössä, jotta se muuttuu siniseksi.
 - ”Muokkaa”
 - ”Muuta arvoa”
 - Anna työkalulle ”massa” arvoksi työkalun paino
 - Muuta alempana olevia arvoja ”x, y ja z” (cog = the centre of gravity)
 6. Työkalun pitäisi nyt toimia!

HUOM. Muistathan valita työkalusi käyttöösi!