

Programmation avancée

Programmation Automatique : Pick & Place

	Programmation graphique : <ul style="list-style-type: none">• Séquence de blocs d'actions élémentaires• Agencement des blocs en série ou en parallèle
	Sélection et Paramétrage de blocs prédéfinis
	Certains blocs d'action nécessitent un apprentissage pour la configuration de ses paramètres

	<p>Programmation graphique :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Séquence de blocs d'actions élémentaires • Agencement des blocs en série ou en parallèle
	<p>Exemple du type d'approvisionnement en composants à manipuler avec la pince du robot (Pick & Place) :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Composants sur surface libre • Composants palettisés • Composants sur chariot guidé
	<p>Saisie d'un composant avec la pince :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Exemple d'apprentissage de la trajectoire d'approche • Création des trajectoires par apprentissage de point • Gestion de la caméra intégrée

	Programmation graphique : <ul style="list-style-type: none"> • Séquence de blocs d'actions élémentaires • Agencement des blocs en série ou en parallèle

Configuration avancée

	Changer la langue en cliquant sur Langue / Sprache
	Passer en mode Ajusteur ou Administrateur. Pour pouvoir modifier les programmes
	Règle le pourcentage de vitesse d'exécution des programmes du robot, dit « Override ». Par ex. si vous avez défini un mouvement Cartésien droit à 20cm/s et que vous donnez un Override de 10%, la trajectoire sera exécutée par le contrôleur à une vitesse de 2cm/s
 https://wiki.arn-test.noho.st/uploads/images/gallery/2023-03/scaled-1680-/1-main-electrical-switch.png	Pour comprendre les problèmes d'exécution du programme il faut ouvrir les messages de « log ». Après l'exécution d'un programme on peut supprimer les messages précédents.