

Training: **R008**



iRPickTool: gestione semplificata di applicazioni pick & place multi-robot

FANUC Serie R30iB/ R30iBMate

Descrizione

iRPickTool è un software specifico per rilevare oggetti in movimento su convogliatore, anche utilizzando telecamere, e permettere ai robot di prelevarli. Questo software consente la distribuzione del carico di lavoro su più robot. Supporta applicazioni di packaging con infeed/outfeed in movimento ma anche da stazioni fisse o buffer. Il Software iRPickTool a bordo del controllo del robot prevede l'utilizzo, su PC, del pacchetto iRPickPro, per la simulazione di tutta la programmazione. Adatto a tecnici e programmatori del Robot.

Obiettivi

Al termine del corso i partecipanti saranno in grado di sviluppare applicazioni di Pick & Place che soddisfino e richieste del cliente.

Prerequisiti del partecipante

Ai partecipanti è richiesta una buona conoscenza della programmazione di sistemi di automazione, oltre a una profonda conoscenza dei controlli FANUC per robot, in particolare rivolta alle applicazioni in Line Tracking con e senza sistemi di visione.

Non occorre disporre di alcun software specifico oltre ad Internet Explorer.



R008 - iRPickTool: gestione semplificata di applicazioni pick & place multi-robot

Durata

2 giorni

ARGOMENTI TRATTATI

Parte Teorica

- ✓ Introduzione al concetto di funzionamento del sistema iRPickTool
- ✓ Descrizione del software iRPickTool
- ✓ Utilizzo dell'interfaccia 'TREEVIEW USER INTERFACE' tramite Internet Explorer
- ✓ Procedura per costruire una coda di pezzi in Tracking o Visual
- ✓ Tracking con il software iRPickPro
- ✓ Modalità di Calibrazione del Line Tracking
- ✓ Funzioni avanzate per l'analisi e gestione della coda dei pezzi, tray e trigger

Parte Pratica

- ✓ Creazione guidata del layout tramite interfaccia
- ✓ Creazione guidata dei piani di lavoro (tracking, UserFrame, Buffer)
- ✓ Apprendimento di applicazioni con iRPickTool
- ✓ Creazione di programmi TPE di localizzazione e presa del pezzo tramite sistema iRPickTool
- ✓ Esecuzione di programmi di Pick & Place per Line Tracking con Visione, Stazioni fisse, Buffer
- ✓ Prese/depositi di parti individuali o da Tray
- ✓ Applicazioni con più Robot e cicli di presa/deposito singoli o multipli