

Procedimientos y notas adicionales

A la ventana de **Process Navigator** se accede mediante la pestaña View→Navigator.

A la ventana **Cell Browser** se accede mediante la pestaña View→Cell Browser

Llevar al robot a una zona de suministro o dejada y guardar esa posición

Para acceder a la ventana en que se definen los registros de posición, pulsar el botón **Data** (botón debajo de F4) de la Teach Pendant. Si no aparece un listado de PR, seleccionarlo con F1/TYPE. En esta nueva ventana, hay que tener en cuenta que tanto los movimientos como la grabación de los registros requieren de la activación de la tecla Shift. Sin embargo, muchas otras actuaciones no se llevarán a cabo si precisamente dicha tecla está activada.

Llevar el robot a la posición de suministro. Para ello:

- Hacer doble click sobre la zona fija de suministro o dejada, y seleccionar la pestaña **Parts**.
- Seleccionar la **pieza** que se va a tomar o soltar. En la lista desplegable seleccionar la garra del robot y **MoveTo**

A continuación Registrar (**record**) la postura como alguno de los registros **PR[2:Aliment]**. Pulsando F4 se tiene acceso a las coordenadas cartesianas o en el espacio de las articulaciones (mediante [REPRE]). Con F4 Done se vuelve al menú anterior. Para escribir el nombre del registro de posición (p.ej. Aliment), basta pulsar Enter y escribir directamente el nombre a través del teclado del ordenador.

Este será un registro de posición **APRENDIDO**.

Programar el cierre y apertura de garra

Realizar los siguientes pasos para programar la acción sobre la garra

1. Botón derecho en **Cell Browser**→Robot Controller→Programs→**Add Simulation Program**. Escribir **Toma**.
2. Seleccionar **Inst**→Pickup. Seleccionar **Caja**.
3. Seleccionar una **espera de 0.5 s** (Inst→Wait)

De esta forma se crea el programa de cierre de garra. Para el de apertura el método es análogo.

4. Botón derecho en Cell Browser→Robot Controller→Programs →Add Simulation Program. Escribir **Deja**.
5. Seleccionar Inst→Drop. Seleccionar **Caja**.
6. Seleccionar una espera de 0.5 s.

En el apartado siguiente se mostrará cómo llamar a dichos subprogramas dentro de un programa global.