

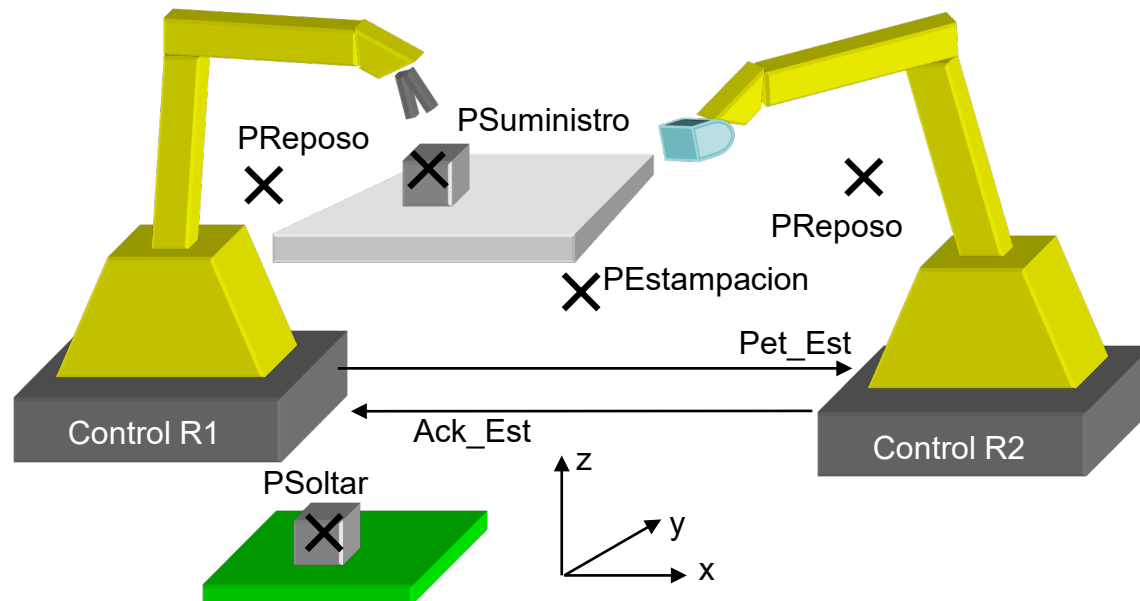
Estampación de código de barras

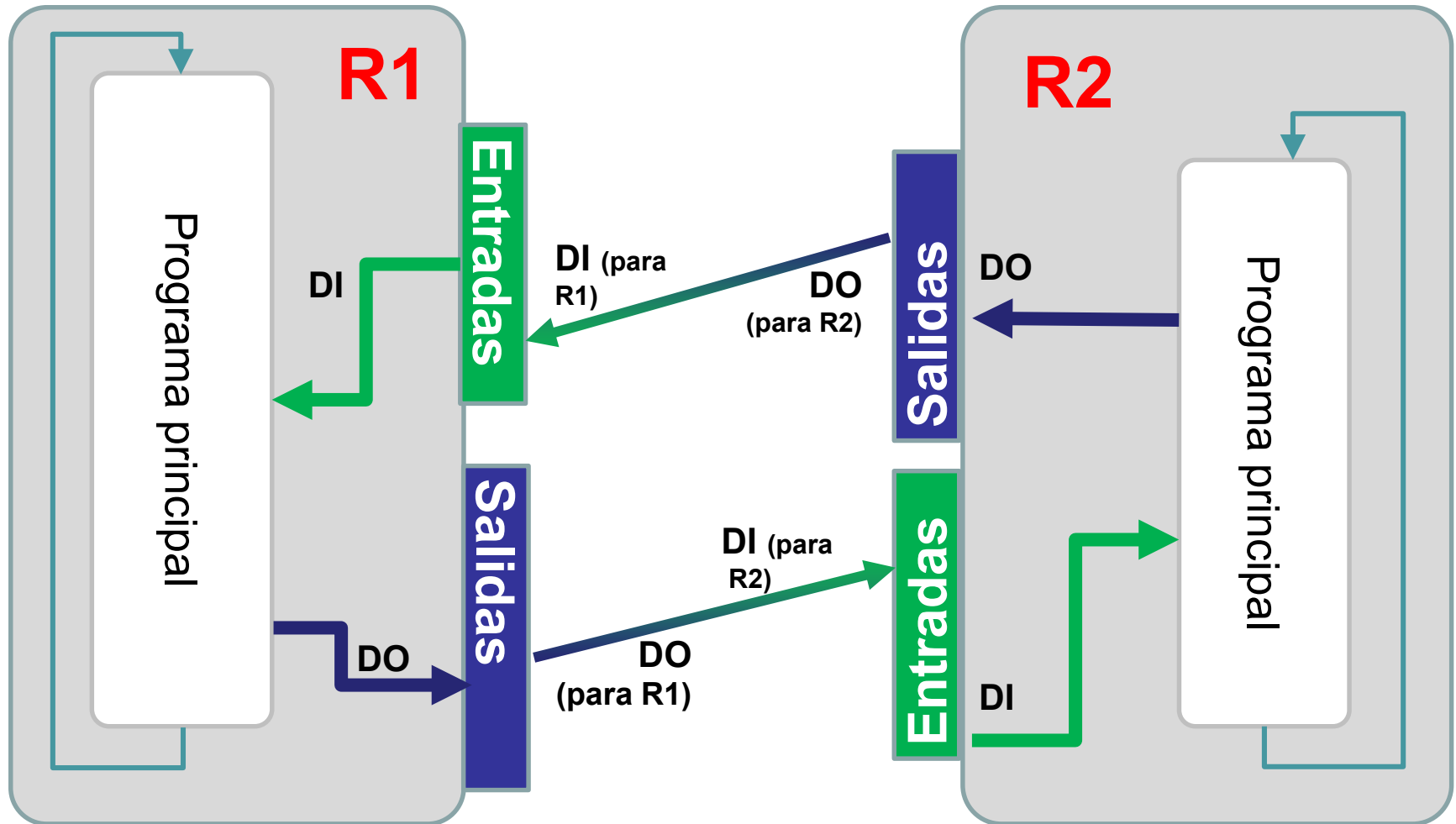
R1 debe obtener una pieza de PSuministro, llevarla a la posición PEstamp y enviar una señal **Pet_Est** al robot **R2**.

R2 marca el código de barras para lo que activa la salida **RO[1]** durante 2 segundos.

R2 envía la señal **Ack_Est** a **R1** y vuelve a su posición de reposo.

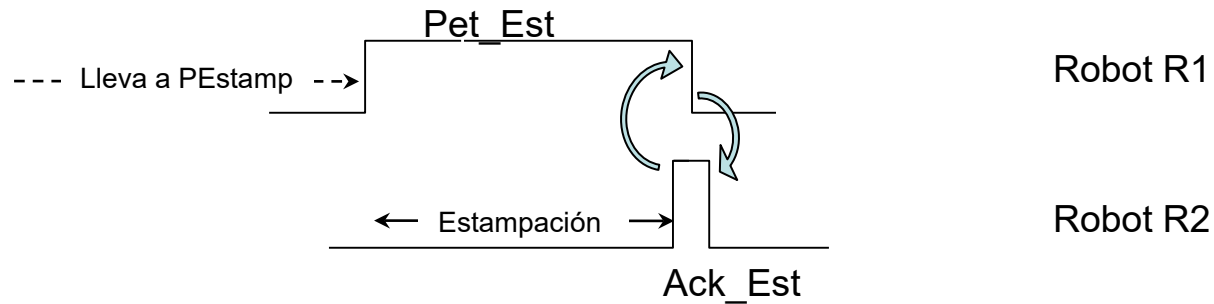
Cuando **R1** recibe **Ack_Est**, la lleva a PSoltar.





Señales digitales

Nombre en flujograma	R1	R2	Descripción
Garra	RO[1]		Abrir/Cerrar garra (al poner a 1/0)
Imprimir		RO[1]	Estampación de etiqueta
Pet_Est	DO[1]	DI [1]	Petición de R1 a R2 para que estampe
Ack_Est	DI[1]	DO[1]	ACK de R2 a R1 de que terminó estampación



REGISTROS DE POSICIÓN R1

Aprendidas

PR[1:Reposo]=R
 PR[2:Suministro]=R
 PR[3:Estampacion]=R
 PR[4:Soltar]=R

Offset

PR[5:OFFSET_z]=R →
 x=0mm, y=0mm, z=100mm,
 w=0°, p=0°, r=0°

REGISTROS DE POSICIÓN R2

Aprendidas

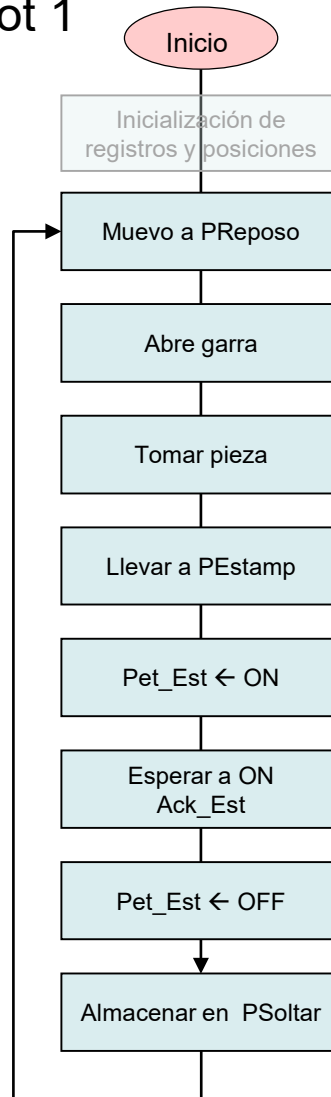
PR[1:Reposo]=R
 PR[2:Estampacion]=R

Offset

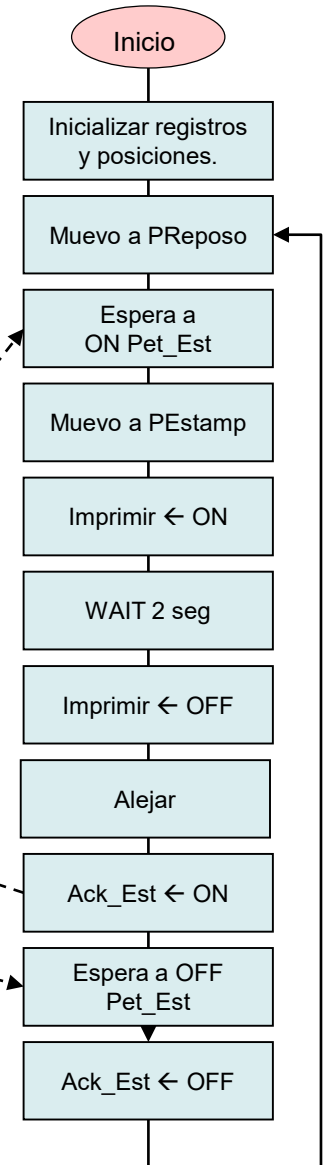
PR[3:OFFSET_x]=R →
 x=-50mm, y=0mm, z=0mm,
 w=0°, p=0°, r=0°

(Negativo si se considera el WCS del robot 2
 Sería positivo si se consider el UCS de la figura
 inicial)

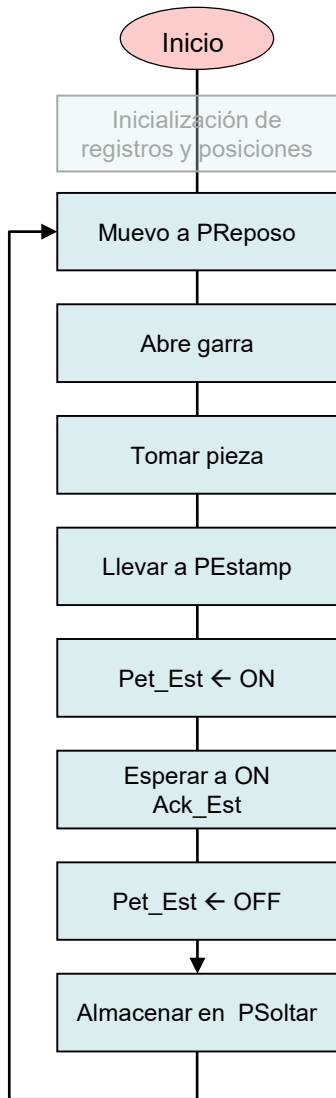
Robot 1



Robot 2



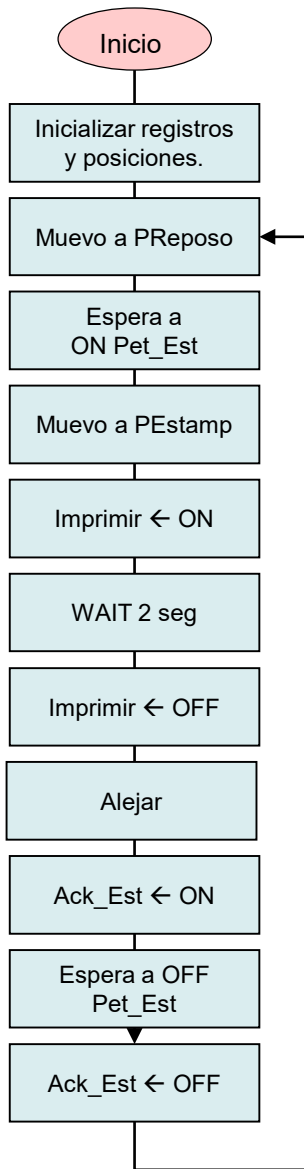
Robot 1



ROBOT1

1. ! Programa principal
2. LBL[1:Repetimos proceso]
3. J PR[1:PReposo] 100% CNT 30
4. OFFSET Condition PR[5:OFFSET_z]
5. RO[1] = ON
6. J PR[2:Suministro] 100% CNT 10 OFFSET
7. L PR[2:Suministro] 50mm/sec FINE
8. RO[1] = OFF
9. L PR[2:Suministro] 50mm/sec CN10 OFFSET
10. J PR[3:Estampacion] 100% FINE
11. DO[1: Pet_Estamp]=ON
12. WAIT DI[1: Ack_Estamp]=ON
13. DO[1 : Pet_Estamp]=OFF
14. J PR[4:Soltar] 100% CNT10 OFFSET
15. L PR[4:Soltar] 50mm/sec FINE
16. RO[1] = ON
17. L PR[4:PSoltar] 50mm/sec CNT 10 OFFSET
18. JMP LBL[1:Repetimos proceso]

ROBOT 2



ROBOT2

1. ! Programa principal que imprime el codigo de barras.
2. R[1:Tiemposeg]=2
3. LBL[1:Inicio]
4. J PR[1:Reposo] 100% CNT 30
5. WAIT DI[1: Pet_Estamp]=ON
6. J PR[2:Estampacion] 100% CNT 10 OFFSET PR[3:OFFSET_x]
7. L PR[2:Estampacion] 50mm/sec FINE
8. RO[1] = ON
9. WAIT R[1:Tiemposeg] ! Espera 2 segundos
10. RO[1] = OFF
11. L PR[2:Estampacion] 50mm/sec CNT 10 OFFSET PR[3:OFFSET_x]
12. DO[1: Ack_Estamp]=ON
13. WAIT DI[1: Pet_Estamp]=OFF
14. DO[1 : Ack_Estamp]=OFF
15. JMP LBL[1:Inicio]