

Aktiver Lernanteil

Station 1: Verteilen - Prüfen

Gehen Sie die Funktion der beiden Station mit der Handbetätigung der Zylinder durch.

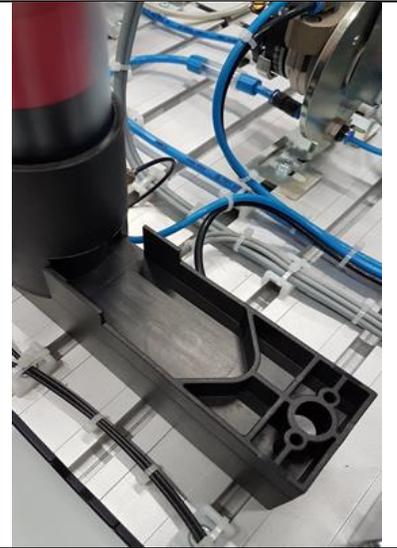
Verteilen



1. Werkzeugträger vor Station stellen



2. Magazin auffüllen



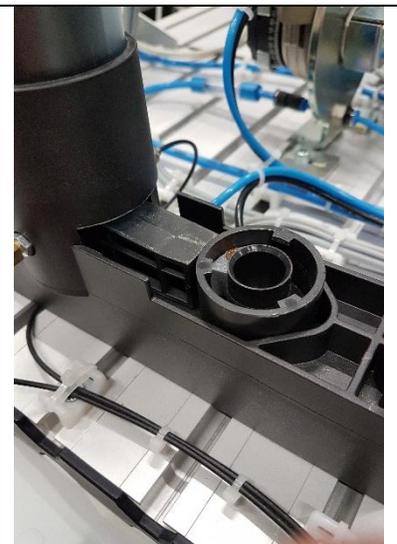
3. Teileablage
Magazin leeren



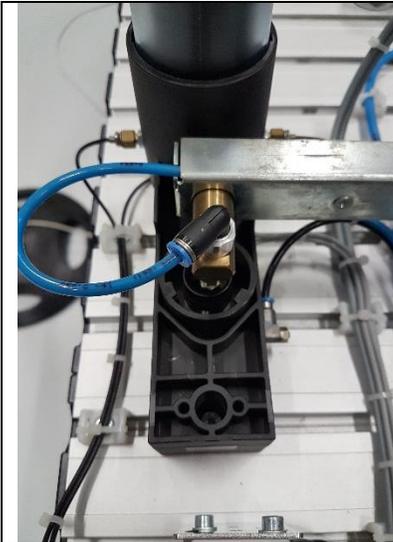
4. Teileablage
Prüfstation leeren



5. Schwenkarm
in
Ablegeposition



6. Teil aus Magazin
auswerfen



7. Schwernkarm in Abgreifposition



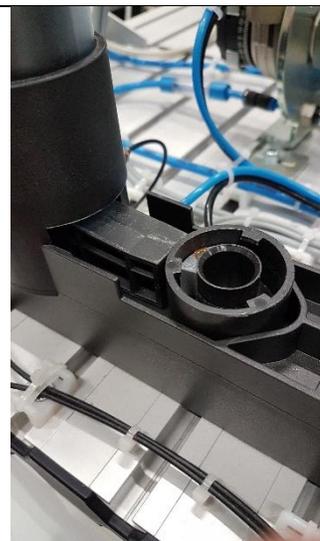
8. Sauggreifer an



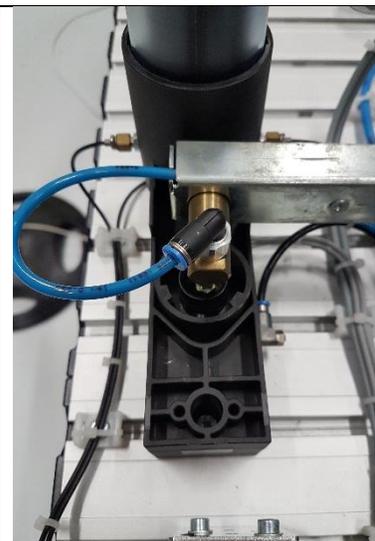
9. Schwernkarm in Ablegeposition



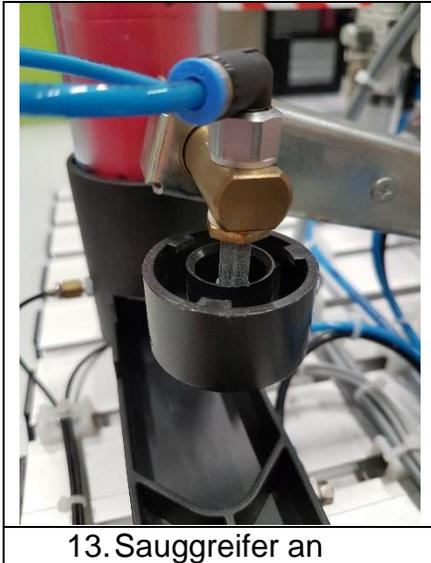
10. Sauggreifer aus



11. Teil aus Magazin auswerfen

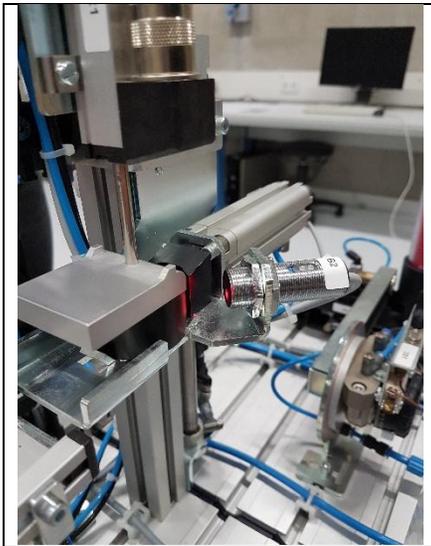


12. Schwernkarm in Abgreifposition

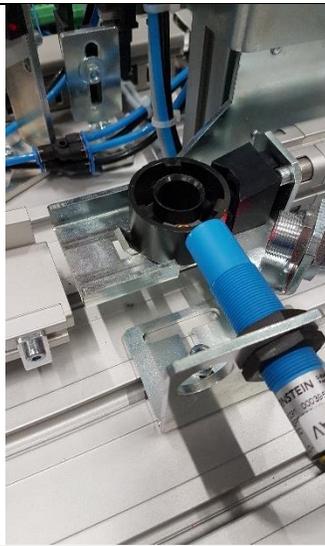


13. Sauggreifer an

Prüfen - Option Teil ist schwarz (Ausschuss)



1. Teil zur Prüfstation fahren

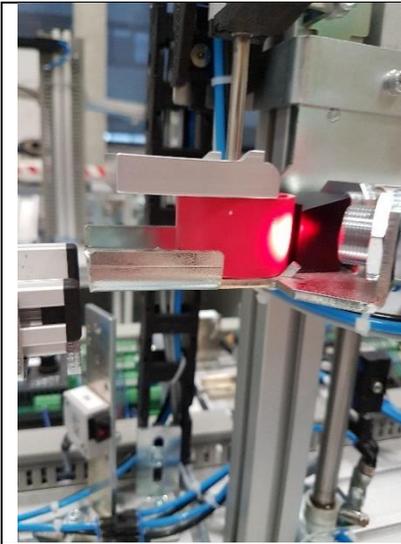


2. Teil zur Auswurposition fahren

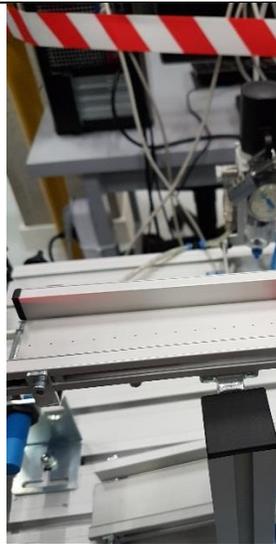


3. Teil auswerfen

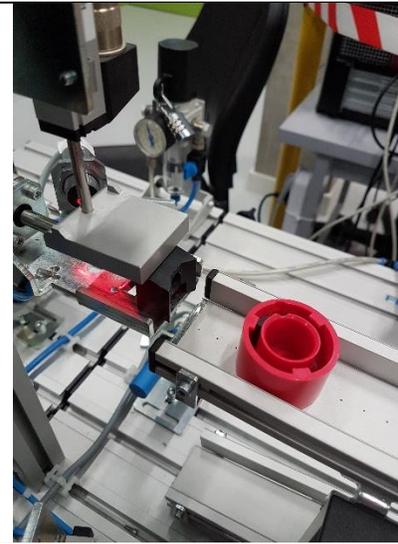
Prüfen - Option Teil ist rot oder silber (Gutteil)



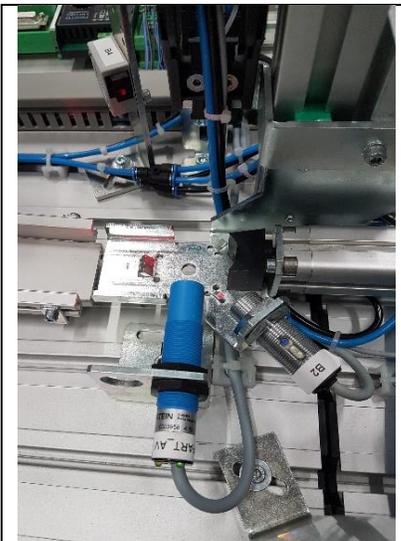
1. Teil zur Prüfstation fahren



2. Luftrutsche an



3. Teil auswerfen



4. Zur Auswurfposition fahren

Hinweise:

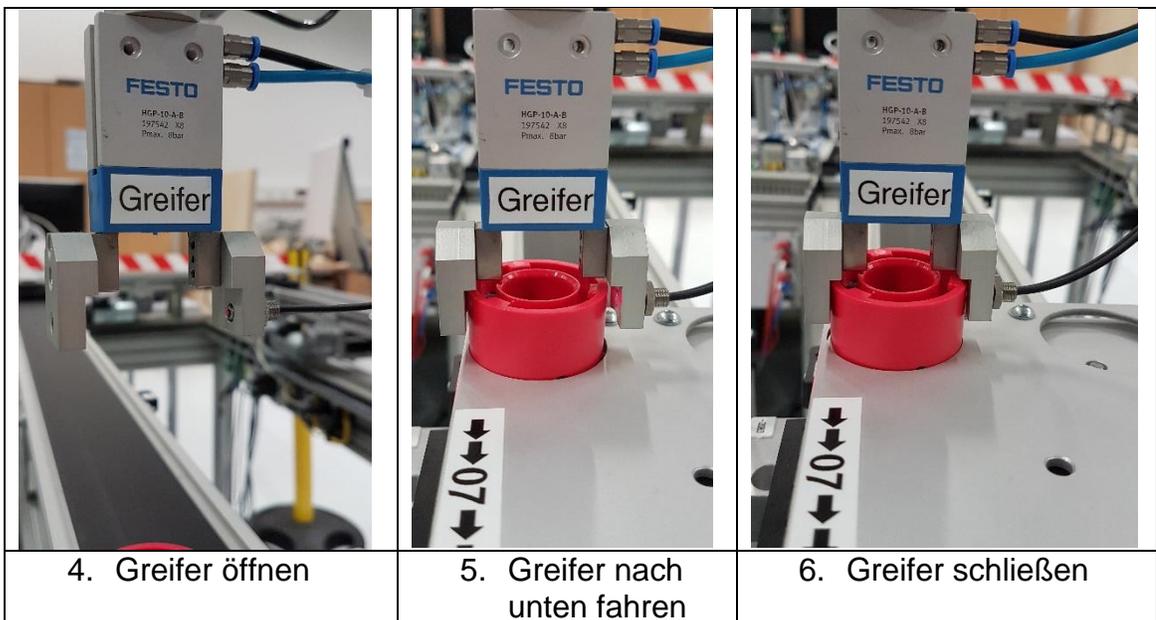
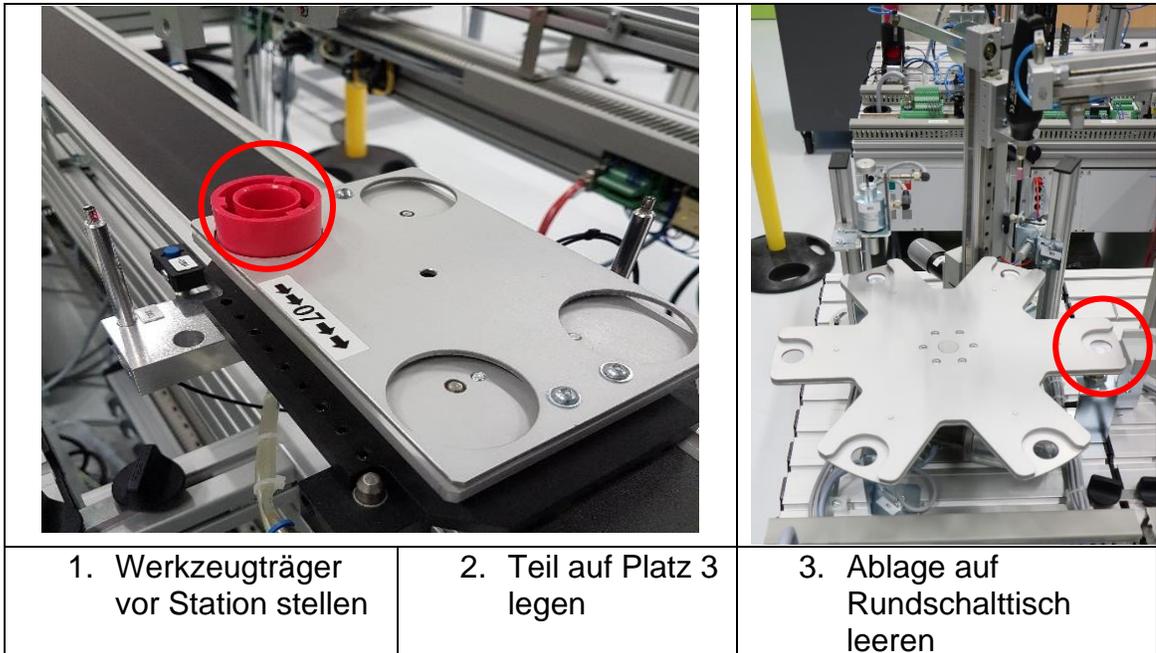
Daran denken, wenn ein Schalter aktiviert wurde, ihn zurück in Grundstellung zu bringen.

Sauggreifer an muss ggf. wiederholt werden falls die Position länger gehalten wird, weil der Unterdruck langsam verlorenght.

Station 2: Handhaben

Gehen Sie die Funktion der beiden Station mit der Handbetätigung der Zylinder durch.

Handhaben





7. Greifer nach oben fahren



8. Greifer nach links fahren



9. Greifer nach unten fahren



10. Greifer öffnen



11. Greifer nach oben fahren

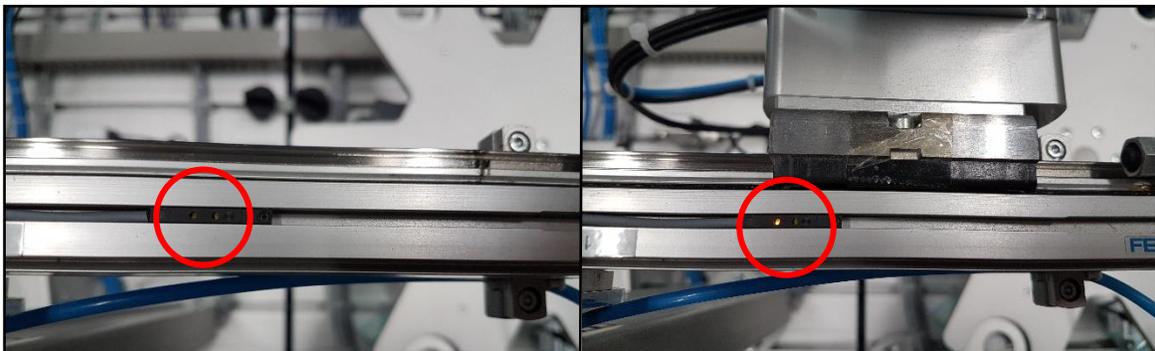


12. Greifer schließen



Hinweis:

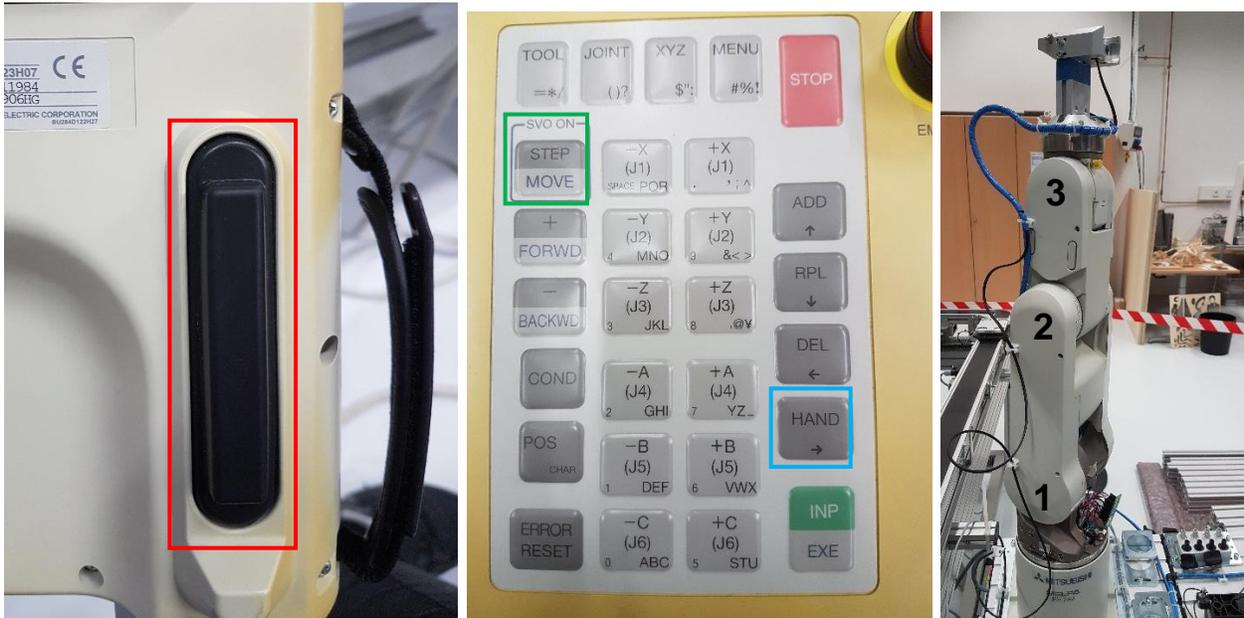
Bei der Inbetriebnahme war es wichtig, die Endschalter der oberen waagerechten Schiene einzustellen, damit verfahren werden kann. Die Endlage wird erkannt, wenn die LED am Sensor leuchtet.



Station 3: Roboter

Um die Positionen des Roboters zu teachen muss der Roboter mit der Hand verfahren werden. Machen Sie sich mit der Robotersteuerung vertraut und verfahren Sie die Achsen.

Um den Roboter zu Verfahren muss der **Totmanschalter** auf der Rückseite der Teachbox in Stellung 1 sein (leicht reindrücken aber nicht durchdrücken).

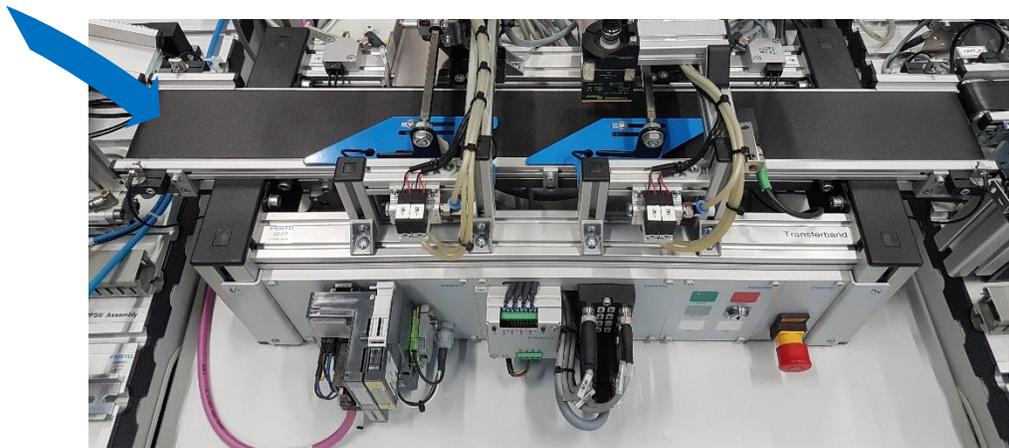


Tasten	Achsen
Totmann & STEP/MOVE & X +/- (J1)	Roboterarm auf Sockel drehen
Totmann & STEP/MOVE & Y +/- (J2)	1. Gelenk verfahren
Totmann & STEP/MOVE & Z +/- (J3)	2. Gelenk verfahren
Totmann & STEP/MOVE & B +/- (J5)	3. Gelenk verfahren
Totmann & STEP/MOVE & C +/- (J6)	Greifer drehen
HAND & C +/-	Greifer öffnen/schließen
Totmann & STEP/MOVE & C +/-	Geschwindigkeit einstellen

Hinweis: Die Geschwindigkeit sollte geringer bleiben, damit eine Kollision rechtzeitig verhindert werden kann.

Station 4: Transferband – Sortieren

Die Funktion der Stationen Transferband und Sortieren sind aufgrund fehlender bzw. mangelhafter Dokumentation unbekannt. Legen Sie die einfachwirkenden Zylinder und Grundkörper aufs Band und versuchen Sie die Kriterien herauszufinden, nach denen aussortiert wird.



Hinweis:

Wenn ein Lager voll ist, stoppt das Band und „Q2“ blinkt auf. Das Lager muss ausgeleert werden. Danach kann mit „Start“ die Produktion fortgeführt werden.