

Come configurare l'applicazione Deviator usando NILAB Starter

Panoramica della finestra Parallel Motion

L'applicazione Deviator richiede che il pick and place spinga il prodotto in direzione lineare, poi vada verticalmente dopo la spinta e poi torni indietro per la successiva deviazione.

Le posizioni possono essere programmate usando il software NILAB Starter nella finestra Parallel Motion.

Il primo passo è attivare la modalità Dual axis (1) per avere la posizione online dei 2 assi. I due assi devono avere successivamente numeri di ID nodo, ad esempio Motore 1 (Node ID = 1) e Motore 2 (Node ID = 2). Quando la modalità Dual axis è attiva, nei campi numerici (2) e (3) sono presenti le posizioni correnti dei due assi.

Per caricare la configurazione corrente devi premere il pulsante LOAD TARGET POS (8) e per memorizzare permanentemente la configurazione corrente devi premere il pulsante STORE TARGET POS (9). I campi numerici (4) e (7) saranno usati per impostare il tasso di deviazione in movimenti al minuto e il numero di compiti di movimento (tipicamente 4). Per aggiornare il tasso premere il pulsante UPDATE RATE (5).

SET STEP	ACTIVE STEP	TARGET M1 P	TARGET M2 P	ACQUIRE STEP
SET STEP 1	☒	60,000 mm	30,000 mm	ACQUIRE STEP 1
SET STEP 2	☒	160,000 mm	130,000 mm	ACQUIRE STEP 2
SET STEP 3	☒	130,000 mm	160,000 mm	ACQUIRE STEP 3
SET STEP 4	☒	30,000 mm	60,000 mm	ACQUIRE STEP 4
SET STEP 5	☐	180,000 mm	180,000 mm	ACQUIRE STEP 5
SET STEP 6	☐	0,000 mm	0,000 mm	ACQUIRE STEP 6
SET STEP 7	☐	0,000 mm	0,000 mm	ACQUIRE STEP 7
SET STEP 8	☐	0,000 mm	0,000 mm	ACQUIRE STEP 8
SET STEP 9	☐	0,000 mm	0,000 mm	ACQUIRE STEP 9
SET STEP 10	☐	0,000 mm	0,000 mm	ACQUIRE STEP 10

Come acquisire e memorizzare i punti di movimento

Sposta il robot nella posizione di start



Premi il pulsante Acquire Step per catturare la posizione dei due assi. Se i numeri hanno cifre decimali, puoi correggere usando il campo numerico e premere SET STEP 1 per memorizzare.

Motion controllerController configurationScopeMotor parameterCommunicationDiagnosticExpertParallel MotionSurveillance

Parallel Motion Configuration

ACTIVATE DUAL AXIS MODE

MOTOR 1 POS

-57,940 mm

MOTOR 2 POS

-33,619 mm

Sequence rate

50 pro minutes

UPDATE RATE

SET STEP 1

SET STEP 2

SET STEP 3

SET STEP 4

ACTIVE STEP

TARGET M1 P1

60,000 mm

TARGET M1 P2

160,000 mm

TARGET M1 P3

130,000 mm

TARGET M1 P4

30,000 mm

TARGET M2 P1

30,000 mm

TARGET M2 P2

130,000 mm

TARGET M2 P3

160,000 mm

TARGET M2 P4

60,000 mm

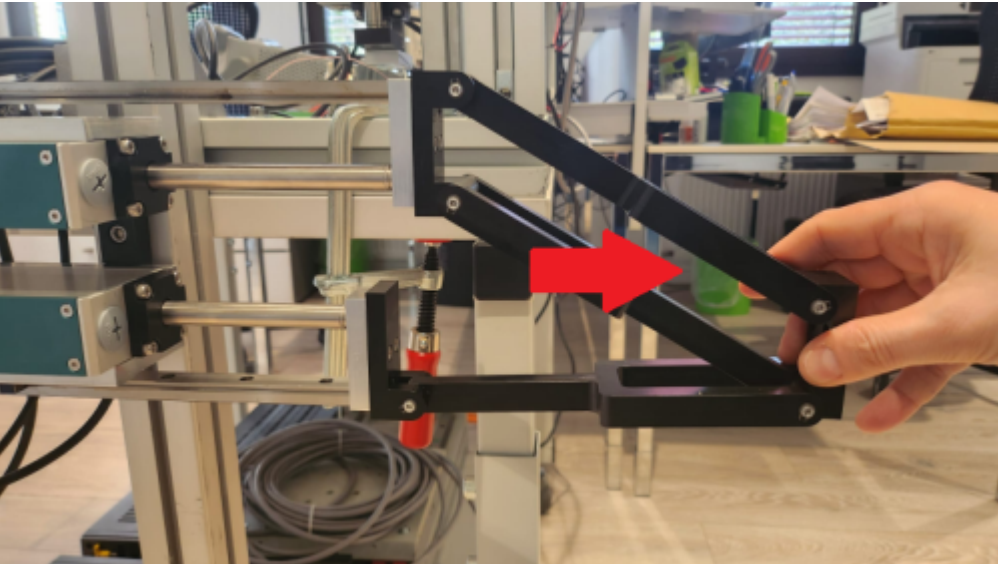
ACQUIRE STEP 1

ACQUIRE STEP 2

ACQUIRE STEP 3

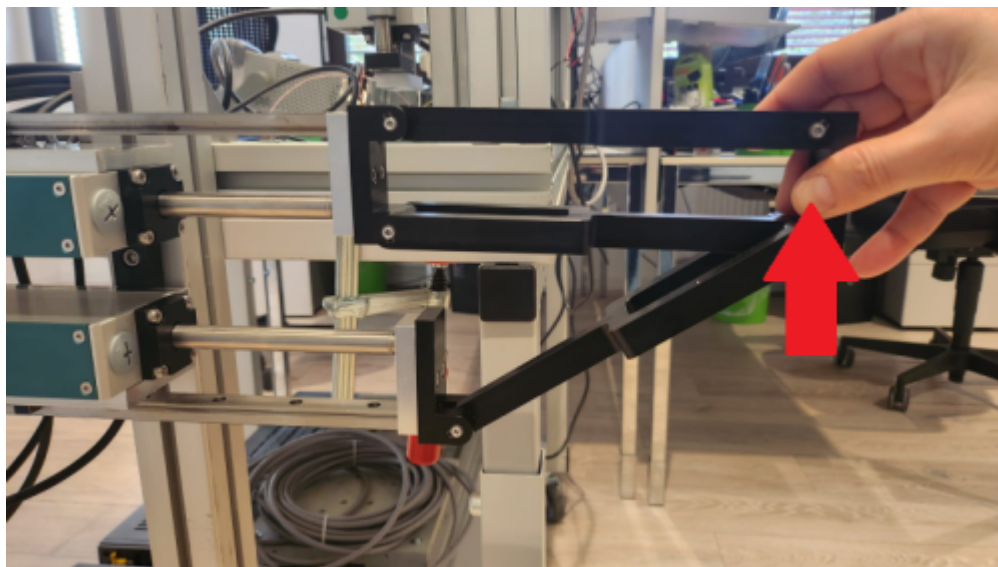
ACQUIRE STEP 4

Sposta il robot nella posizione di push e memorizza le seconde posizioni usando il pulsante ACQUIRE STEP 2.





Sposta il robot nella posizione superiore e memorizza le terze posizioni usando il pulsante ACQUIRE STEP 3.



Sposta il robot nella posizione di partenza e memorizza le quarte posizioni usando il pulsante ACQUIRE STEP 4.



Motion controller Controller configuration Scope Motor parameter Communication Diagnostic Expert Parallel Motion Surveillance

Parallel Motion Configuration

☒ ACTIVATE DUAL AXIS MODE

MOTOR 1 POS
-57,940 mm

MOTOR 2 POS
-33,619 mm

Sequence rate
50 pro minutes

UPDATE RATE

SET STEP 1

SET STEP 2

SET STEP 3

SET STEP 4

ACTIVE STEP

TARGET M1 P1
60,000 mm

TARGET M1 P2
160,000 mm

TARGET M1 P3
130,000 mm

TARGET M1 P4
30,000 mm

TARGET M1 P5

TARGET M2 P1
30,000 mm

TARGET M2 P2
130,000 mm

TARGET M2 P3
160,000 mm

TARGET M2 P4
60,000 mm

TARGET M2 P5

ACQUIRE STEP 1

ACQUIRE STEP 2

ACQUIRE STEP 3

ACQUIRE STEP 4

From:
<https://www.nilab.at/dokuwiki/> - NiLAB GmbH
Knowledgebase

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:integrated_pick_and_place:deviator_application

Last update: 2026/09/11 13:30

