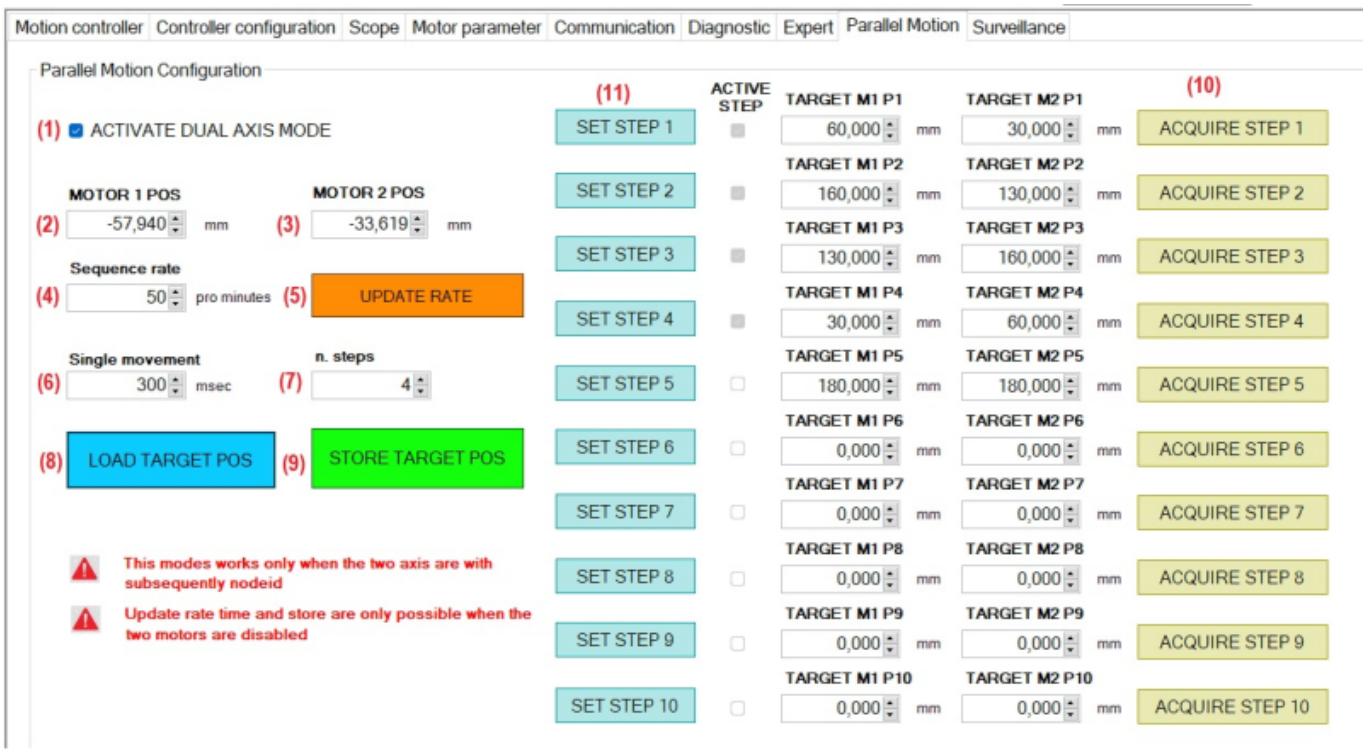
Come configurare l'applicazione Deviator usando NILAB Starter

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.

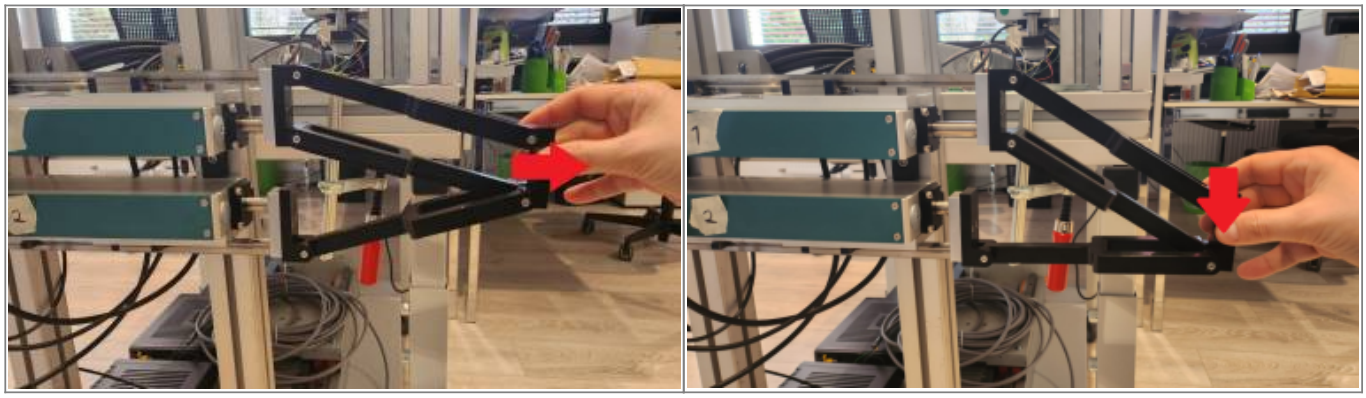
Il primo passo è attivare la modalità Dual axis (1) per avere la posizione online dei 2 assi. I due assi devono avere successivamente numeri di ID nodo, ad esempio Motore 1 (Node ID = 1) e Motore 2 (Node ID = 2). Quando la modalità Dual axis è attiva, nei campi numerici (2) e (3) sono presenti le posizioni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



Come acquisire e memorizzare i punti di movimento

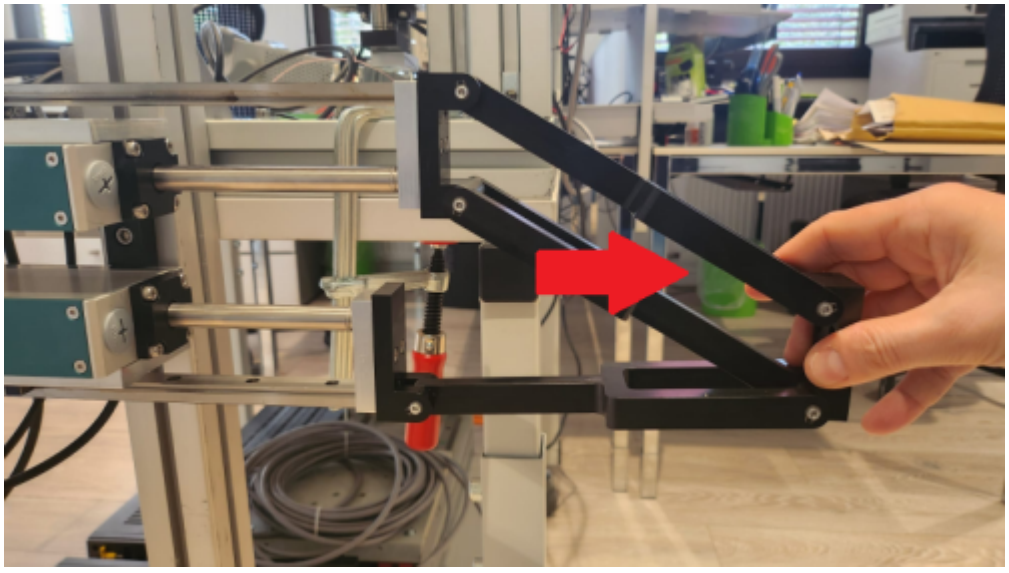
Sposta il robot nella posizione di start



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.

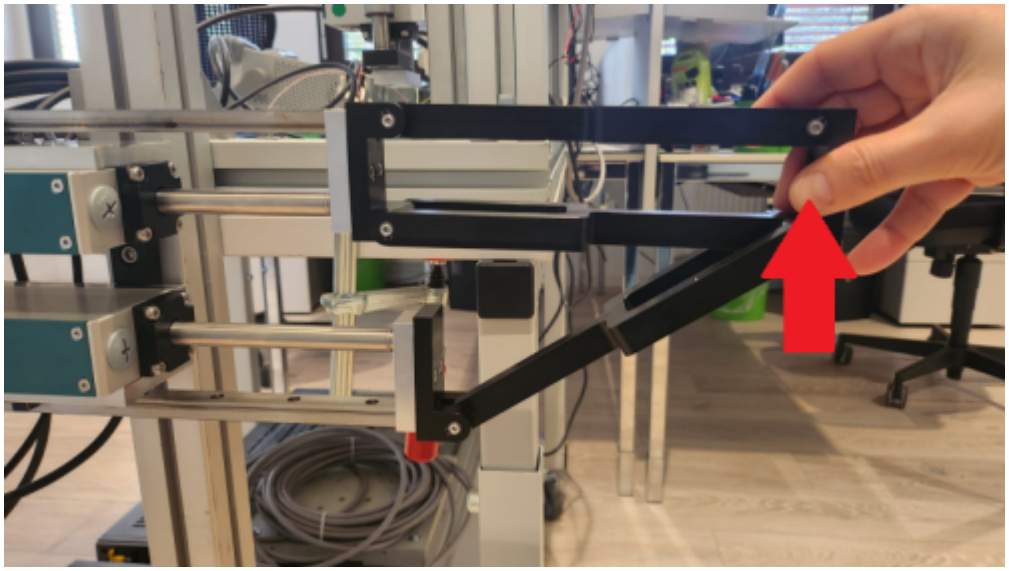


Sposta il robot nella posizione di push e memorizza le seconde posizioni usando il pulsante ACQUIRE STEP 2.



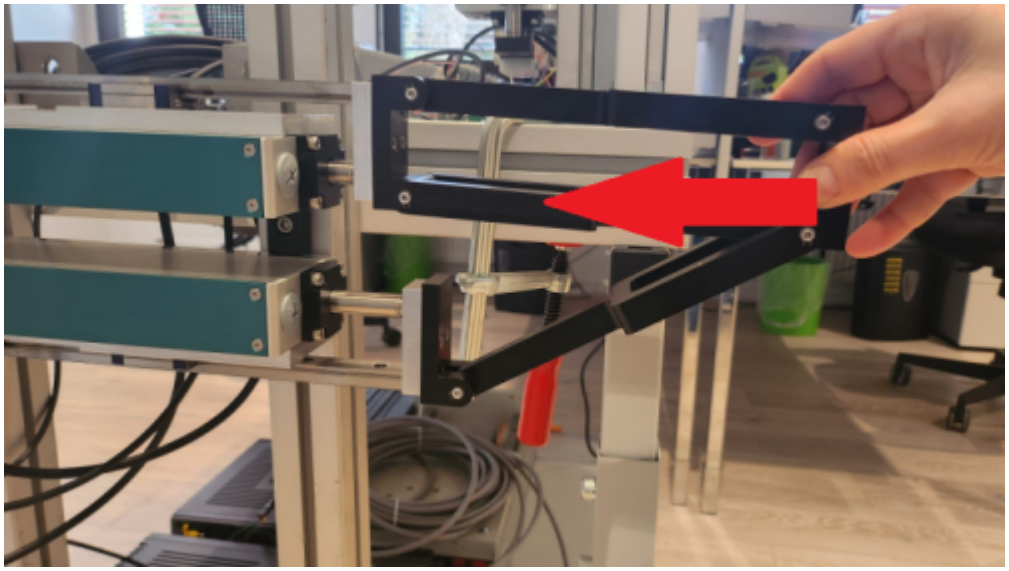


Sposta il robot nella posizione superiore e memorizza le terze posizioni usando il pulsante ACQUIRE STEP 3.





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





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**