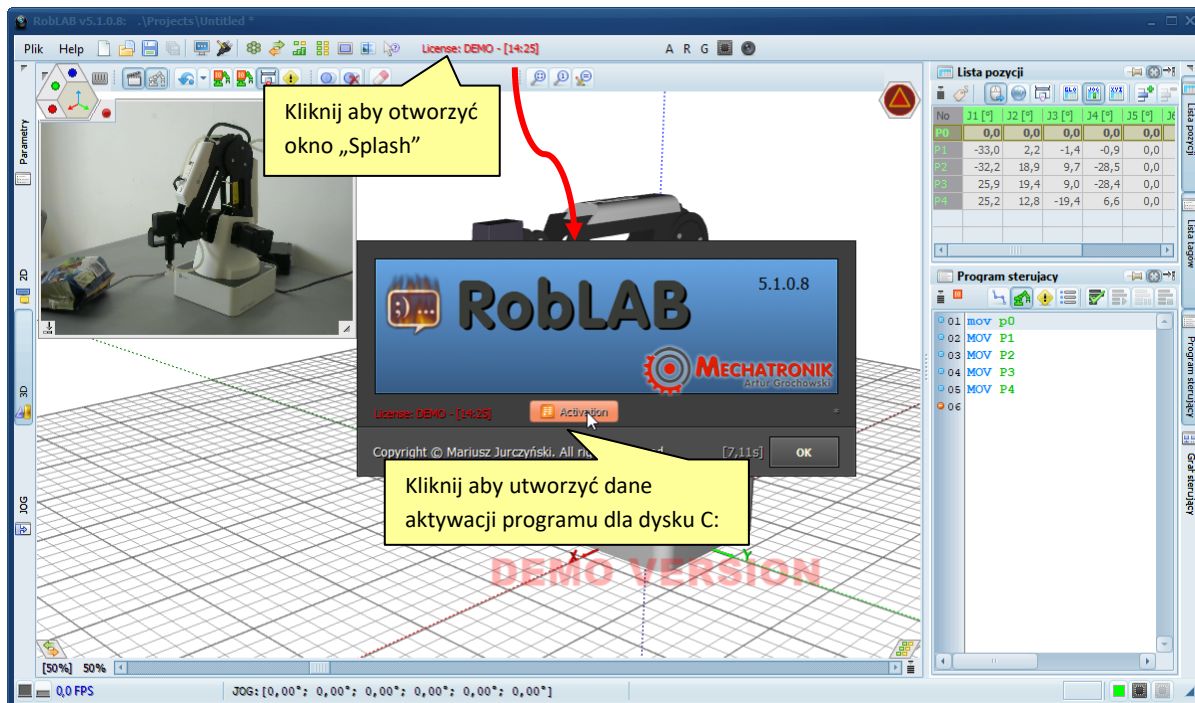


Uzyskanie klucza aktywującego pełną wersję aplikacji



Wygenerowane dane aktywacji programu dla dysku C:

- automatycznie skopiowane do schowka
- zapisane również w pliku „active.txt” w katalogu aplikacji

Plik lub skopiowane dane należy przesłać na adres a.grochowski@mechatronik.pl w celu potwierdzenia licencji na aplikację i uzyskania pliku z kluczem licencji np. „RobLAB_Q01.vkey” który po skopiowaniu do katalogu programu i ponownym uruchomieniu programu pozwala na korzystanie z licencjonowanej wersji RobLAB

Przycisk generacji danych aktywacyjnych dla dysku z aktualnie uruchomionym programem

Uwaga: tylko wybrane dyski przenośne pozwalają na generację klucza licencji

Zmiana kolorystyki aplikacji

Kliknij aby otworzyć okno „Theme”

Wybór „skórki” interfejsu aplikacji

Szybka zmiana kolorystyki z jasnej na ciemną i na odwrót

Zmiana kolorystyki środowisk pracy

Zmiana zapisanych ustawień paneli aplikacji oraz zapis aktualnego stanu dla wybranej konfiguracji

Ustawienia (Sapphire Kamri):

- Theme: Sapphire Kamri
- Kolorystyka:
 - 3D: Printing
 - 2D: White / LiGray
 - Graf: White / FluidS
- Layout: Last used

Ustawienia (Carbon):

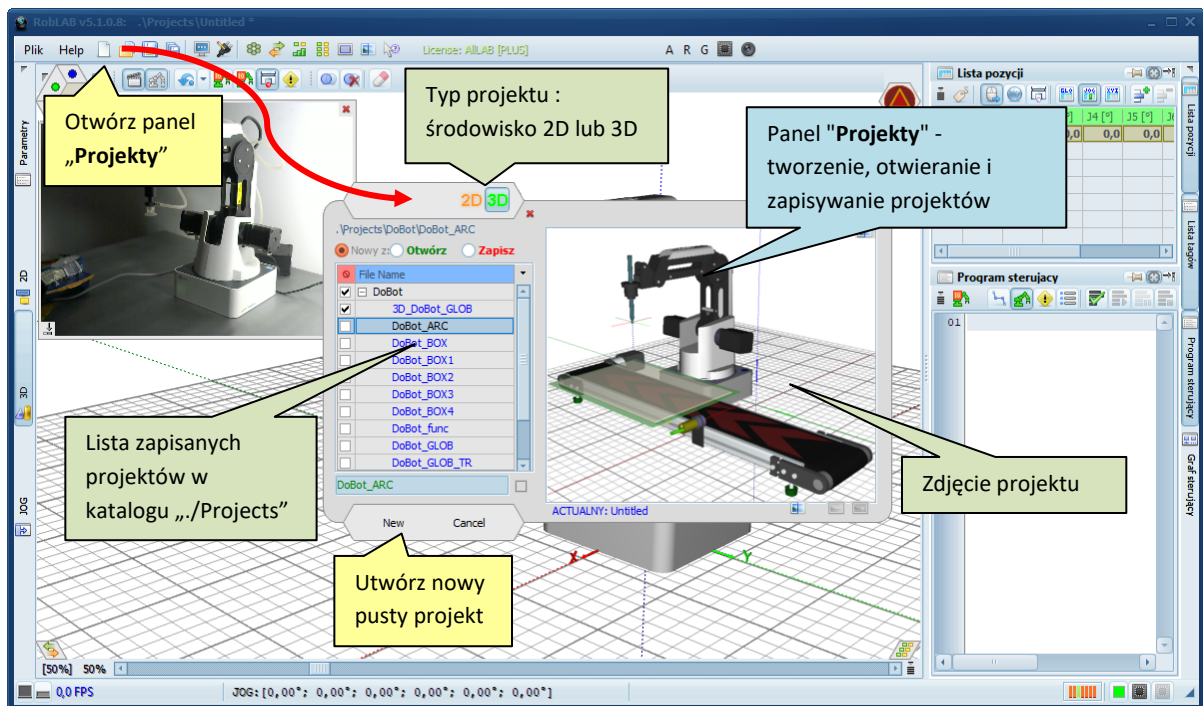
- Theme: Carbon
- Kolorystyka:
 - 3D: Black
 - 2D: DkGray / LiGray
 - Graf: DkGray / FluidS
- Layout: Last used

No	J1 [°]	J2 [°]	J3 [°]	J4 [°]	J5 [°]
P0	0,0	0,0	0,0	0,0	0,0
P1	-33,0	2,2	-1,4	-0,9	0,0
P2	-32,2	18,9	9,7	-28,5	0,0
P3	25,9	19,4	9,0	-28,4	0,0
P4	25,2	12,8	-19,4	6,6	0,0

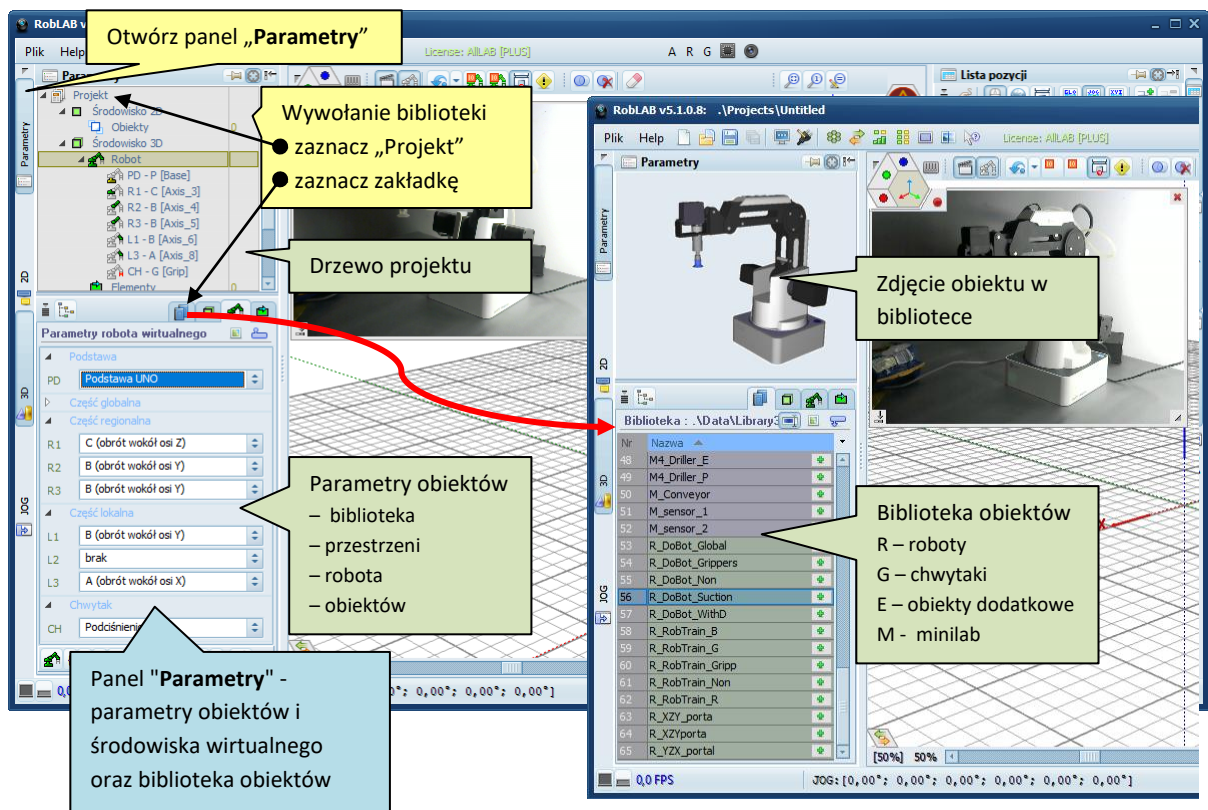
Program sterujący

```
01 mov p0
02 MOV P1
03 MOV P2
04 MOV P3
05 MOV P4
06
```

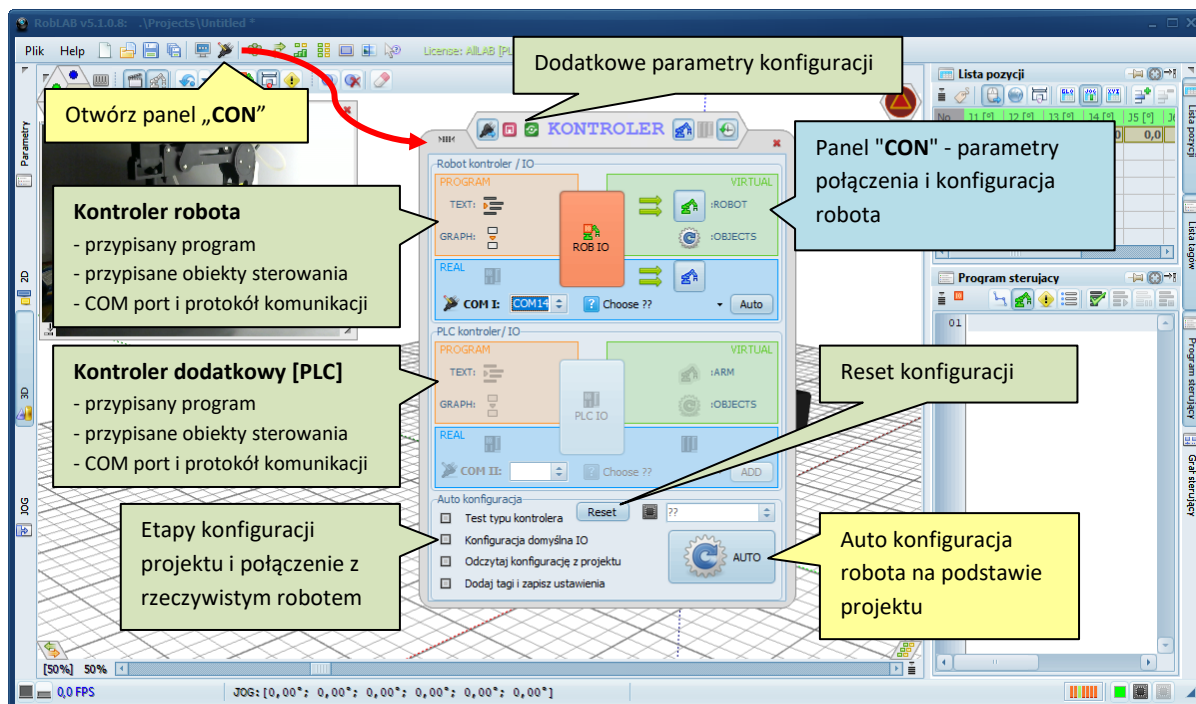
KROK: - utworzenie nowego projektu



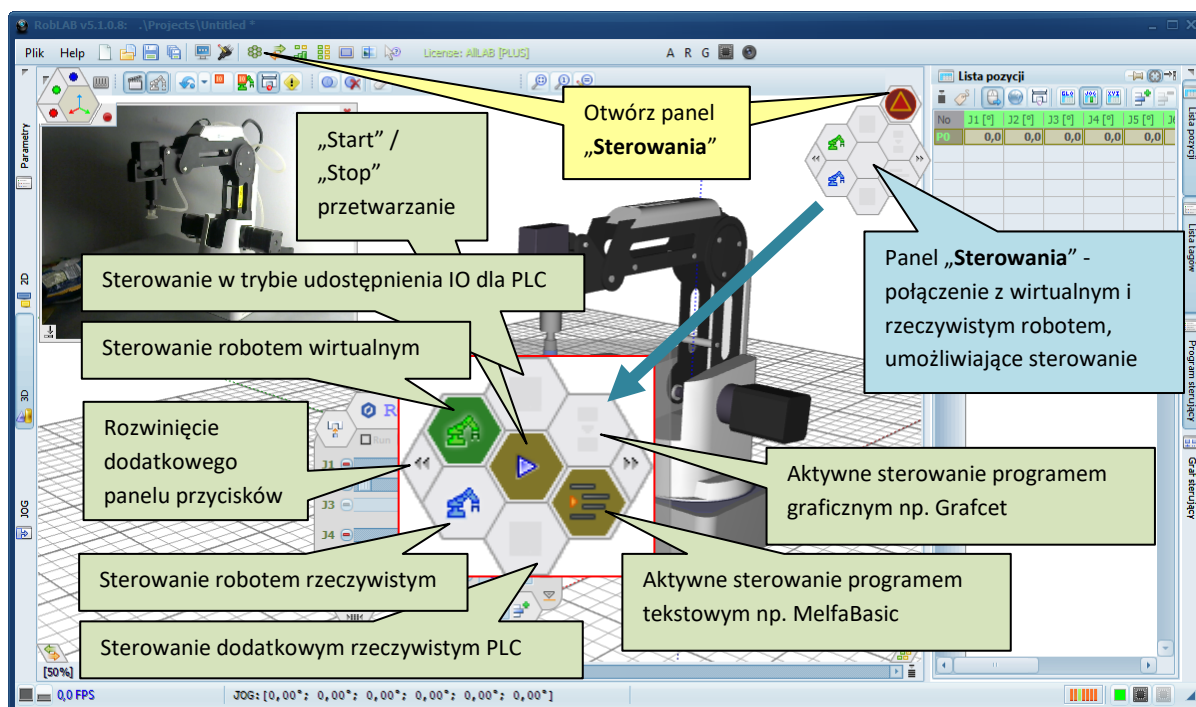
KROK: - dodanie robota i konfiguracja połączenia



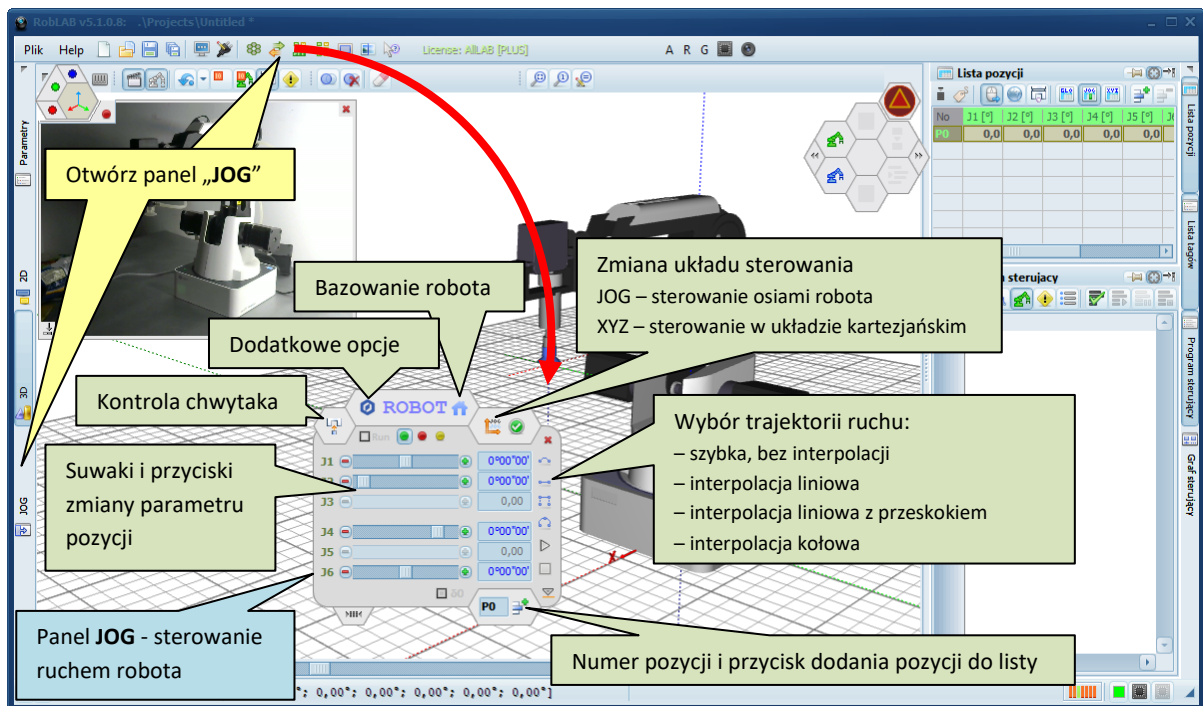
KROK: - dodanie robota i konfiguracja połączenia



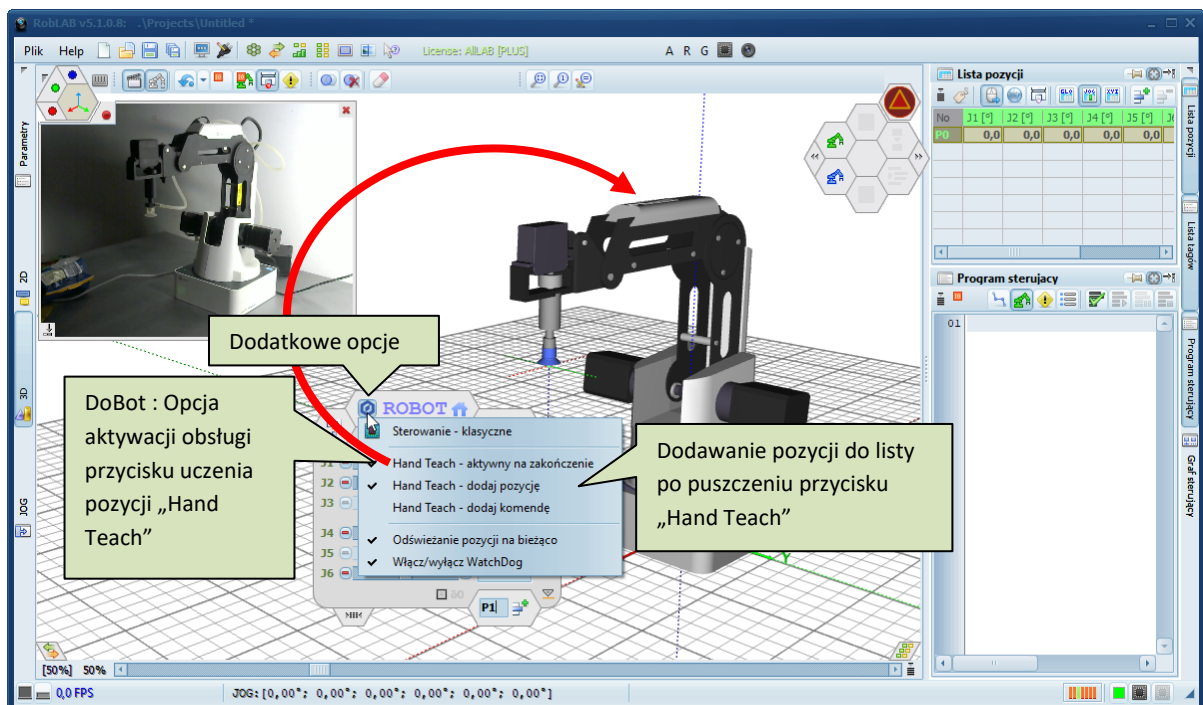
KROK: - bazowanie robota



KROK: - test sterowania robotem



KROK: - zebranie listy punktów



KROK: - zebranie listy punktów

Przełączenie na listę TAGów

Aktywne Drag&Drop pozycji do edytora programu

Otwórz panel „Lista pozycji”

Dodatkowe opcje wyświetlania tabeli pozycji

- wywołanie ruchu osi globalnych
- ustawienie chwytaka
- wyświetlenie współrzędnych osi globalnych, JOG i XYZ

Panel „Lista pozycji”

P0 – aktualna pozycja
P1..Pn – zapamiętane pozycje robota (JOG i XYZ)

No	X[mm]	Y[mm]	Z[mm]	T [°]	P [°]	R [°]	J1 [°]	J2 [°]	J3 [°]	J4 [°]	J5 [°]	G	S
P0	207,0	0,0	205,0	0,0	0,0	0,0	0,0	0,0	0,0	0,0	0,0		
P1	177,9	-115,6	202,7	0,0	-33,0	-33,0	2,2	-1,4	-0,9	0,0	0,0		
P2	196,9	-124,2	127,5	0,0	-32,2	-32,2	18,9	9,7	-28,5	0,0	0,0		
P3	210,6	102,3	127,5	0,0	25,9	25,9	25,9	19,4	9,0	-28,4	0,0		
P4	213,5	100,3	25,2	0,0	25,2	25,2	12,8	-19,4	6,6	0,0	0,0		

KROK: - program 1: sterowanie robotem (Melfa Basic)

Aktywacja szkicu trajektorii podczas uruchomienia programu sterującego

Test programu

Kontrola programu start/pauza/stop

Otwórz panel „Programu sterującego”

Język programowania **MelfaBasic IV**

Podstawowe komendy :

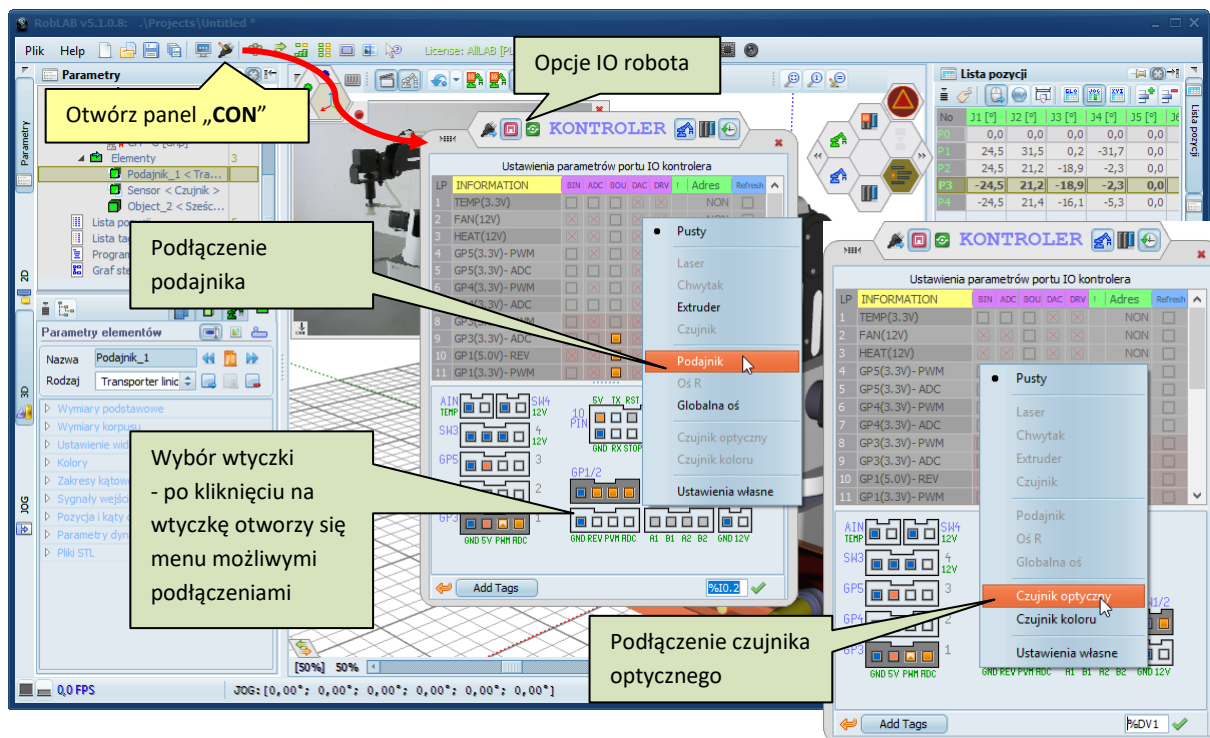
- MOV P1** – ruch szybki bez interpolacji
- MVS P1,8** – ruch z interpolacji liniową z uwzględnieniem 8 punktów pośrednich (im więcej punktów tym dokładniejsza trajektoria ruchu ale wolniejsza prędkość)
- HOPEN/HCLOSE** – otwarcie/ zamknięcie chwytaka
- GOTO *start** – skok do oznaczenia

Panel „Programu sterującego” – edytor programu tekstowego

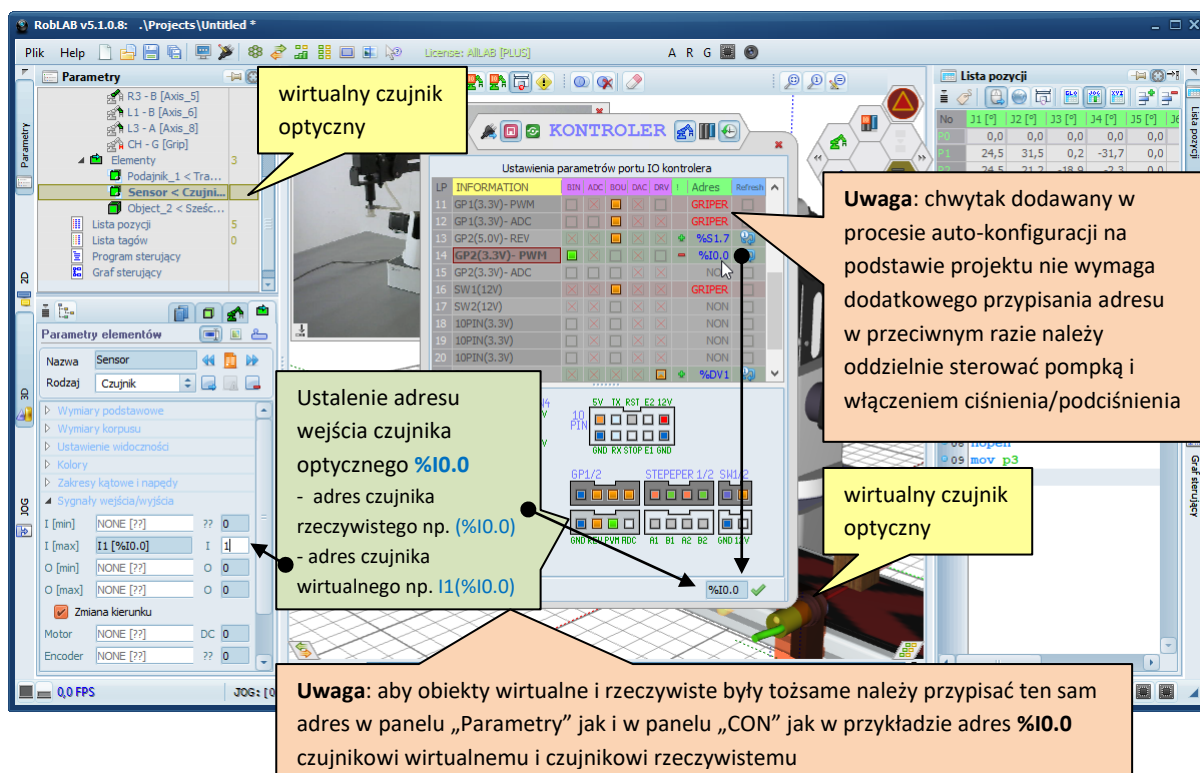
```

01 *Start
02 mov p0
03 HOPEN
04 MVS P1,8
05 MOV P2
06 MVS P3,12
07 HCLOSE
08 MOV P4
09 GOTO *start
    
```

- Dodanie podajnika i konfiguracja



- Dodanie podajnika i konfiguracja



- Dodanie podajnika i konfiguracja

wirtualny podajnik

Sterowanie podajnikiem binarnie
Q3 – włącz obroty 100% lewo
Q4 – włącz obroty 100% prawo

Konfiguracja silnika podajnika
- przydzielony adres napędu DV1
- mnożnik 0,01 umożliwia wyliczenie sterowania dla silnika rzeczywistego

wirtualny podajnik

Pozostałe napędy osi robota – automatyczna konfiguracja

LP	INFORMATION	TYP	Kąt	Pozycja	Mnożnik	Zero
1	#D1 [DRV]	Steper 1	0,00	0	0,01	0
2	#D2 [DRV]	None	0,00	0	1	0
3	#D3 [DRV]	None	0,00	0	1	0
4	#D4 [DRV]	None	0,00	0	1	0
5	#D5 [DRV]	None	0,00	0	1	0
6	#D6 [DRV]	None	0,00	0	1	0
7	#D7 [DRV]	None	0,00	0	1	0
8	#D8 [DRV]	None	0,00	0	1	0
9	#G1.V [DRV]	None	0,00	0	1	0
10	#G2.V [DRV]	None	0,00	0	1	0
11	#J1.V [DRV]	Axe J1	0,00	0	1	0
12	#J2.V [DRV]	Axe J2	0,00	0	1	0
13	#J3.V [DRV]	None	0,00	0	1	0
14	#J4.V [DRV]	Axe J3	0,00	0	-1	0
15	#J5.V [DRV]	None	0,00	0	1	0
16	#J6.V [DRV]	Axe J4	0,00	0	1	0
17	#X.V [DRV]	Axe X	207,00	207	1	0
18	#Y.V [DRV]	Axe Y	0,00	0	1	0
19	#Z.V [DRV]	Axe Z	265,00	195	1	-70
20	#T.V [DRV]	None	0,00	0	1	0
21	#P.V [DRV]	None	0,00	0	1	0
22	#R.V [DRV]	Axe R	0,00	0	1	0

- Dodanie podajnika i konfiguracja

Otwórz panel „IOA”

W przypadku braku dostępnych IO dodać ręcznie

IO robota

Aktualny status IO

Forsowanie IO

Otwórz panel „Lista tagów”

Panel „IOA” – podgląd i forsowanie wejść wyjść

Otwórz panel „IOA”

IO	Status
I1	0
I2	0
I3	0
I4	0
I5	0
I6	0
I7	0
I8	0
O1	0
O2	0
O3	0
O4	0
O5	0
O6	0
O7	0
O8	0