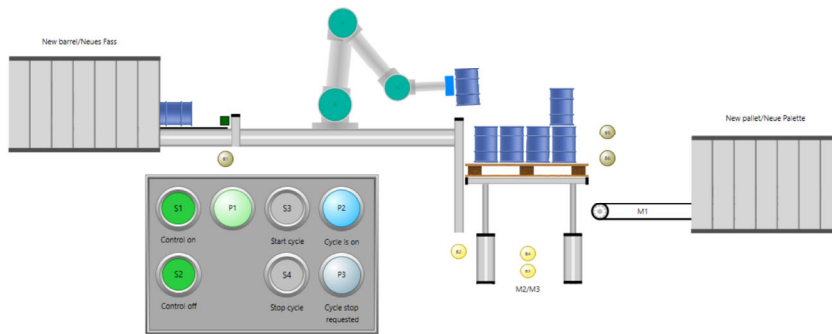


Palettieren von Fässern über Roboter

PLC-Lab-Anlage:



In einer Anlage werden Fässer mit Hilfe eines Roboters auf einer Palette gestapelt. Dabei werden zunächst 4 Fässer auf einer Palette platziert. Anschließend bewegt sich die Plattform mit der Palette nach unten, damit der Roboter die zweite Lage mit ebenfalls 4 Fässern auf der Palette platzieren kann.

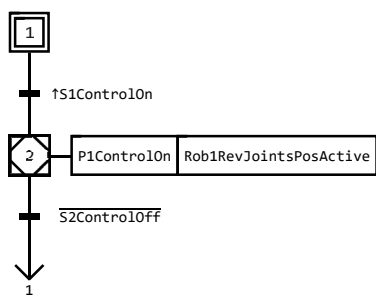
Sind alle 8 Fässer auf der Palette abgelegt, dann bewegt sich die Plattform nach oben, wo diese abtransportiert werden. Danach beginnt der Zyklus von Neuem.

Bei Betätigung von S4 wird der laufende Zyklus beendet und kein neuer Zyklus gestartet.

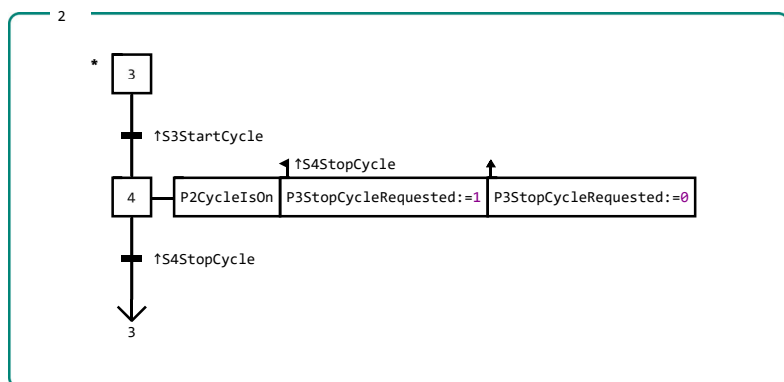
Die Positionen der Joints / Achsen:

Position	Joint1	Joint2	Joint3
Default	90	180	360
PickPos	59	94	277
StopOverPos	96	297	308
Barrel1Pos	157	200	343
Barrel2Pos	138	237	325
Barrel3Pos	124	261	318
Barrel4Pos	112	281	307

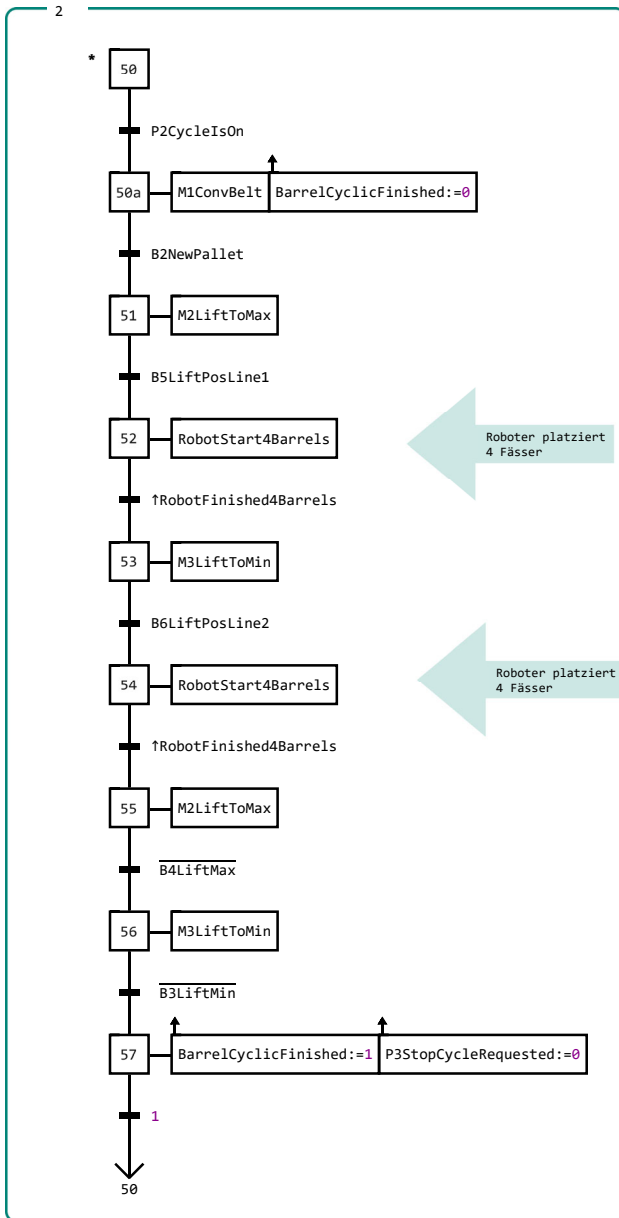
Steuerung Ein/Aus



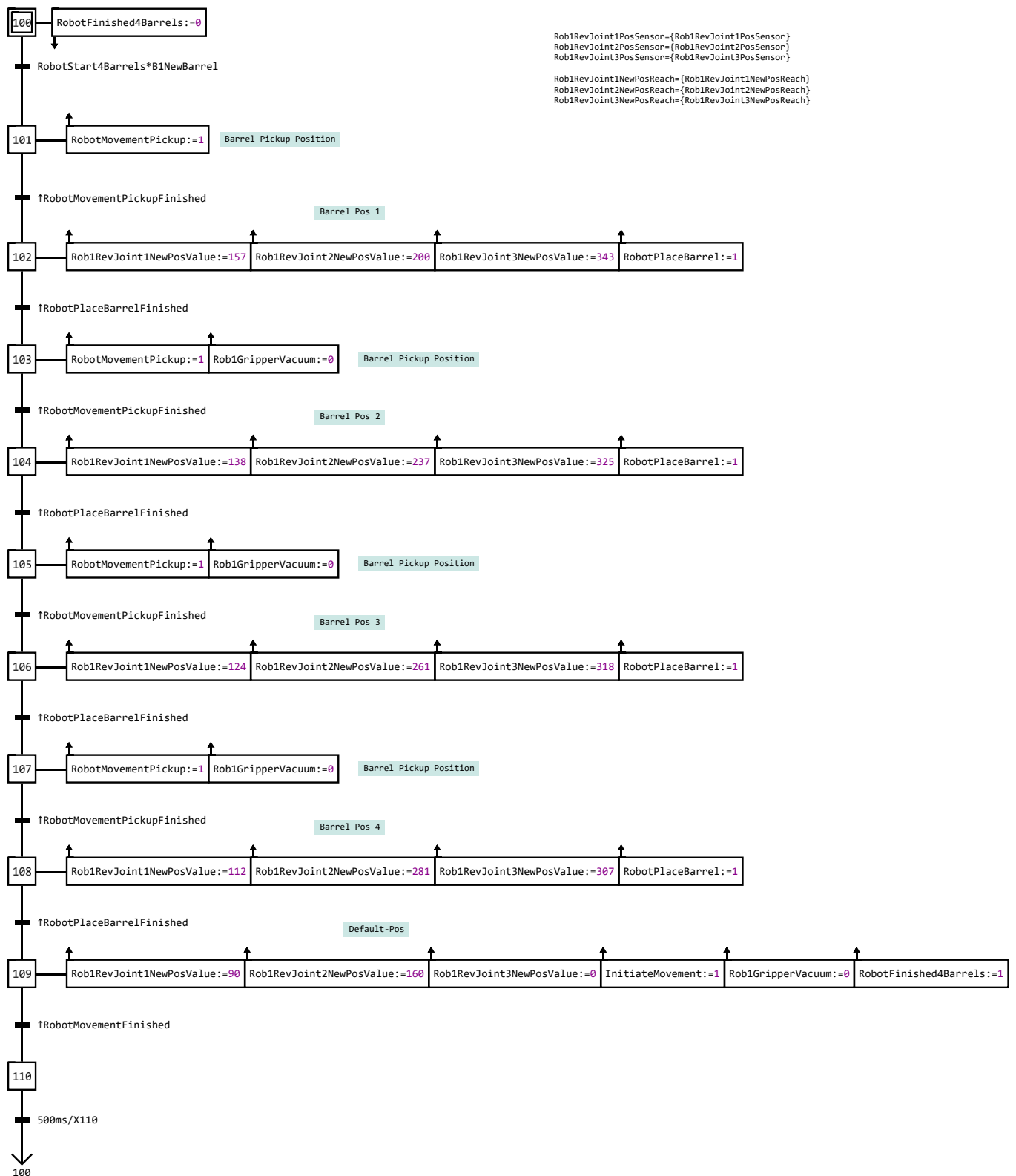
Zyklus Ein/Aus



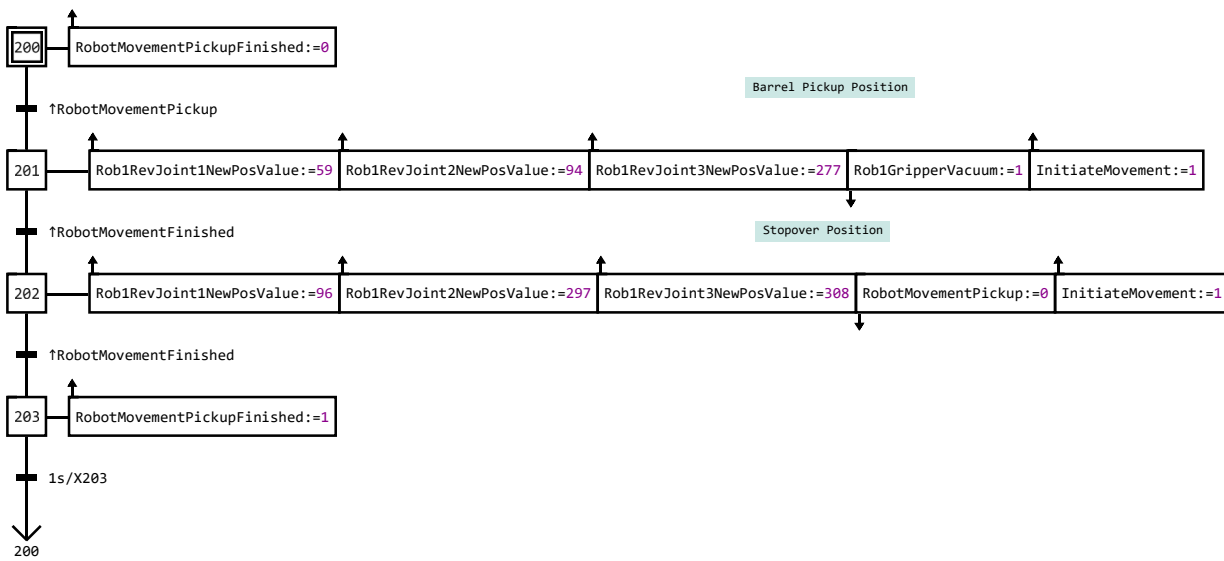
Diese Schrittfolge führt ein Zyklus durch:
Pallette anfordern, Lift hochfahren, 4 Fässer platzieren, Lift abfahren, 4 Fässer platzieren, Lift ganz hochfahren, Lift wieder ganz nach unten fahren.



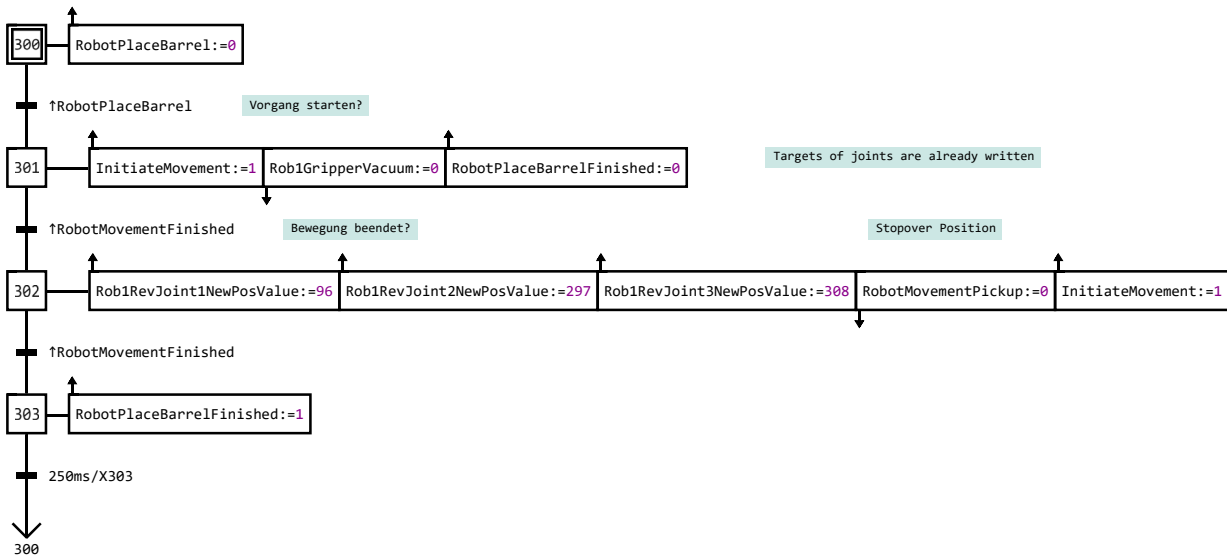
Diese Schrittfolge steuert 1 Zyklus: 4 Fässer platzieren, Bühne nach oben fahren und zweite Lage der Fässer platzieren, dann die Bühne ganz nach oben fahren.



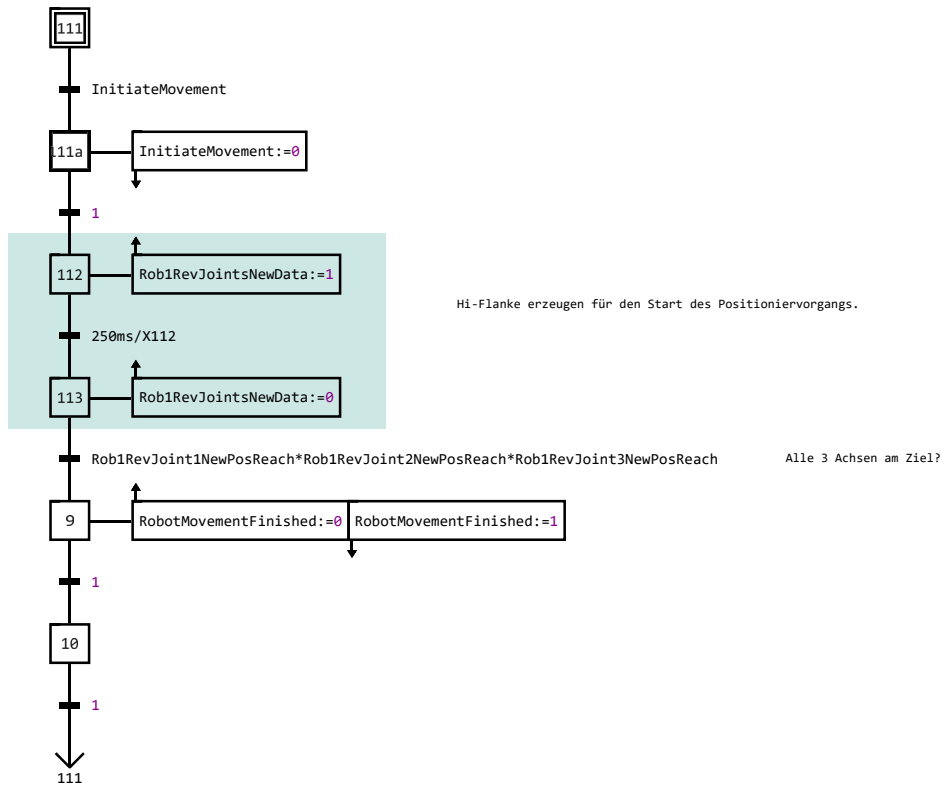
Wenn das Symbol RobotMovementPickup auf '1' gesetzt wird, wird diese Schrittkette gestartet.
Es wird ein Faß geholt und anschließend in die StopOver Position gefahren.
Der Vorgang ist zu Ende, wenn das Symbol RobotMovementPickupFinished '1' ist.



Wenn eine Hi-Flanke von RobotPlaceBarrel auftritt, dann wird das Faß positioniert und anschließend wird in die StopOver-Pos zurückgefahren. Bevor RobotPlaceBarrel auf '1' gesetzt wird, müssen die Soll-Positionen in die Achsen (Joints) geschrieben werden.



Diese Schritte starten die Bewegung der Achsen durch erzeugung einer Hi-Flanke im Symbol Rob1RevJointsNewData.
Wenn die Bewegung zu Ende ist, wird das Symbol RobotMovementFinished auf '1' gesetzt.



Initialisierung - Hier werden 1-malig Werte geschrieben

