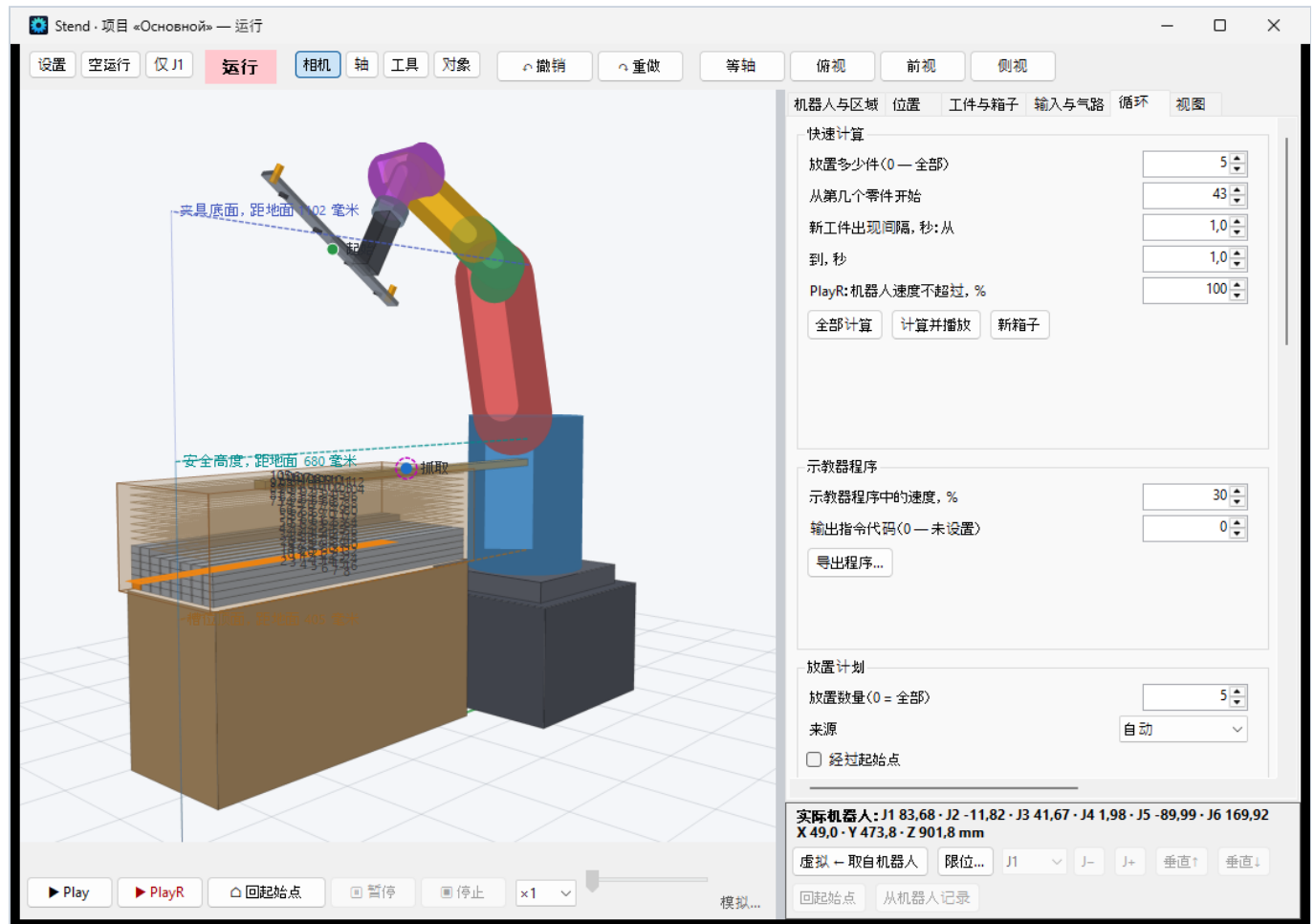


Robot1 — Stend 模块

使用BORUNTE BRTIRUS0707A 机器人安装 DIN 导轨 · 简要描述

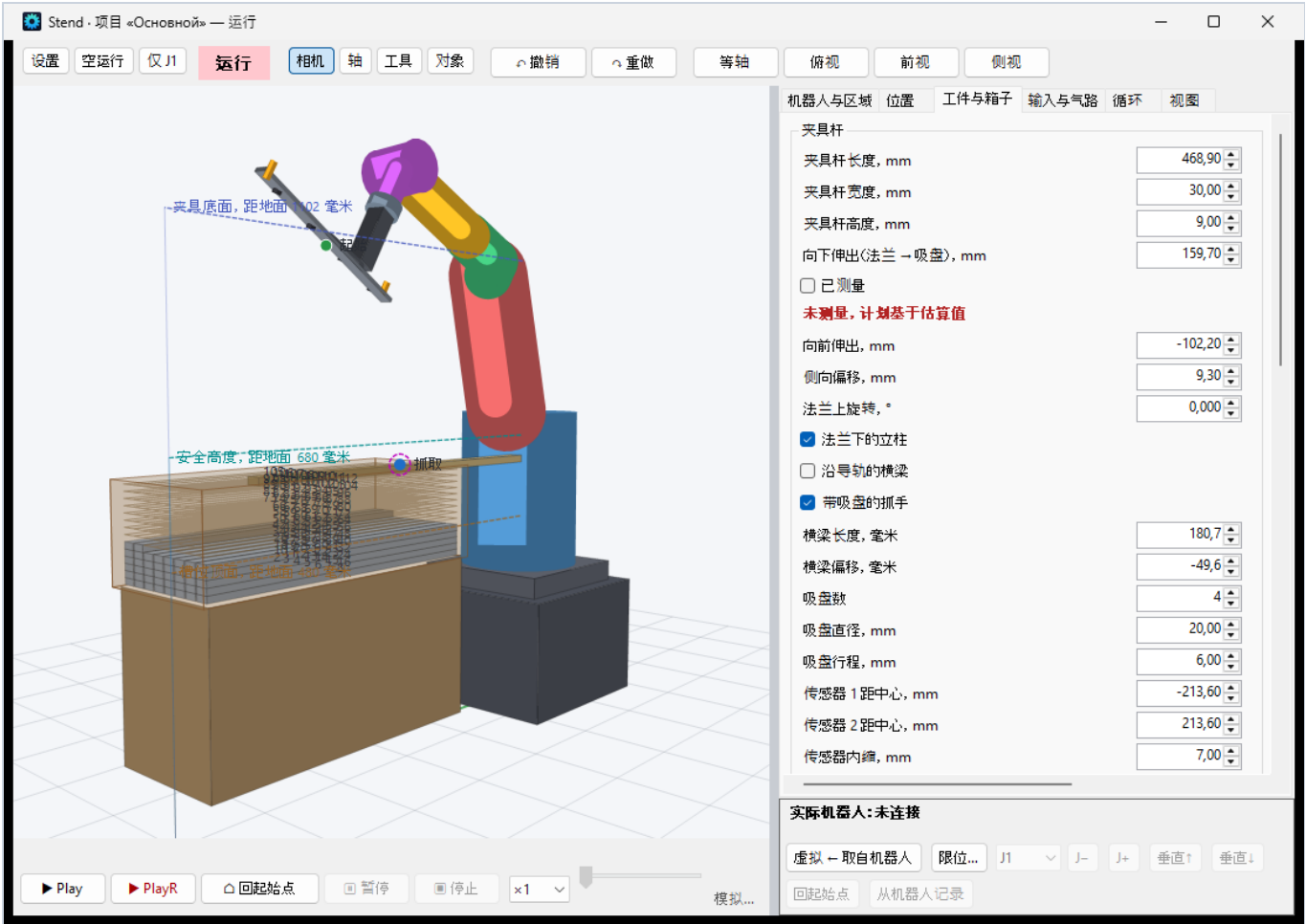
Stend 是一种三维立柱式装置，用于调整夹具和安装DIN导轨，而无需对金属造成损害。机器人、底座、取件工作台以及零件，均可通过鼠标操作；夹具的J6轴上的组装，则是在模型上直接进行，由支架、梁和导轨组成。软件可以自动计算可达范围、98-112槽位的布局方案，并模拟输入和空气的流程，在真正的机器人开始工作之前就已经完成。



窗口 Stend：左侧是机器人、一个盒子和堆放的轨道，右侧是循环计算。

可配置的鼠标设置

- **机器人、箱子、取件工作站和零件** — 通过拖动在地面上移动；高度和方向可以通过Shift和Ctrl键进行调整。
- **J6 夹具**：包括支架、梁和导轨。Shift 改变尺寸，Ctrl 移动，Alt 移除和返回节点。
- **机器人坐标**：通过点击铃铛，可以控制多个坐标轴；使用 Ctrl 键可以输入多个坐标，右键可以旋转摄像头。



“零件和托盘”选项卡：J6 上的托盘、梁、吸盘和传感器的尺寸。

单按键循环计算

“周期”选项卡，“快速计算”组：指定要放置的零件数量，以及每个零件之间的时间间隔（以秒为单位），然后点击“计算全部”。程序会记录夹具在零件上的位置，获取虚拟机器人的起始点，启用模拟输入，并计算出加工方案。

在按钮下方会出现一个结果：**显示可以加工的零件数量、加工所需时间、平均每个零件的加工时间，以及其中等待新零件的时间。** 如果轴的转速尚未测量，旁边会明确说明时间是估算的。点击“**计算并播放**”按钮，即可立即开始显示。

字段	设定内容：
可以放置多少个零件	每次运行可以放置多少个托盘。0 表示将托盘填充到满。
从哪个零件开始	之前的槽位被占用，循环在停止后继续。
新的零件出现在	下一个托盘出现的间隔，例如 3...7 秒。
PlayR: 机器的速度不超过	当前机器人的任何运动速度上限。

从模型到实际机器

主要原则：首先在模型上进行配置和测试，然后逐步在硬件上进行部署。

1. **表演**：在舞台上进行，机器人保持静止不动。
2. **空跑**：同样，这些步骤会被记录在日志中，但机器人不会执行任何指令。
3. **仅限 J1** — 机器人只能旋转一个轴，且转速不得超过 5%。

4. **PlayR**: 这是一个完整的机器人程序，包含点位确认和速度限制功能。

随时停止。“停止”按钮可以平稳地停止机器人的运行，并清除命令队列。在执行 Stend 循环期间，机器人不会受到其他命令源的控制。

继续从正确的轨道开始。每次放置一个部件后，该栏会自动显示下一个部件。我们在盒子中间停下来，点击“开始”，然后继续从同一轨道开始，而不会损坏之前放置的部件。“新建盒子”按钮会重置计数。

用于示教器的机器人程序

相同的预设循环，通过示教器程序中的文件（“**示教器程序**”，在“循环”选项卡中）生成 .act 文件和相关文件，并通过 U 盘传输到机器人。机器人可以独立完成布局，而计算机仅用于设置和计算。