

Robotica – Robot Industriali e di Servizio

Lezione in Laboratorio: Scriviamo un programma



12 marzo 2014

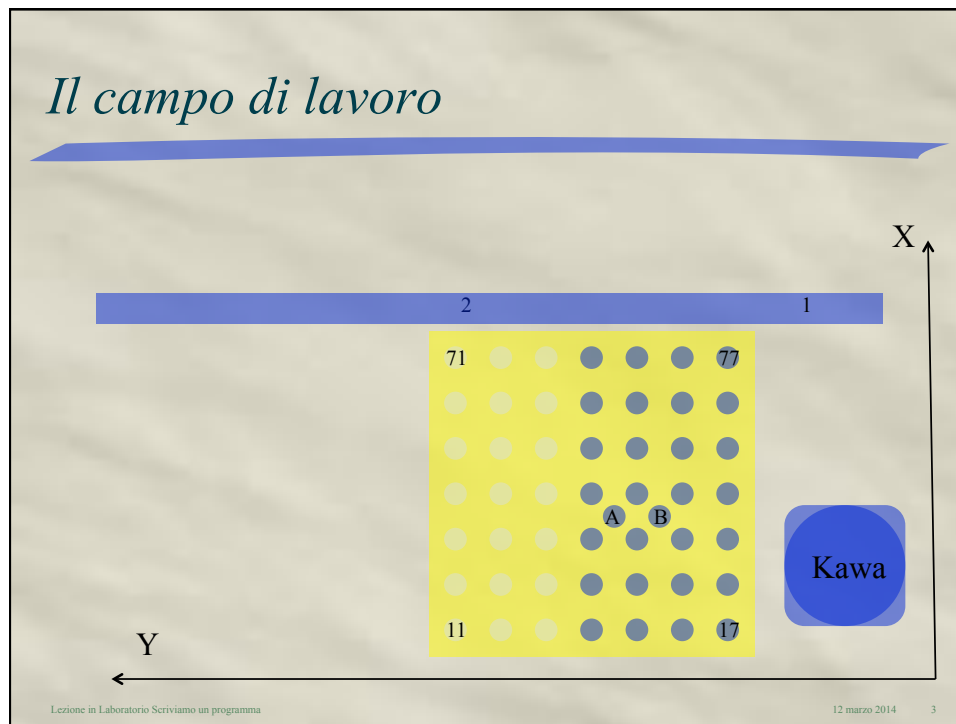
Problema:



- ⇒ Con le (scarse) conoscenze che abbiamo, scriviamo un programma AS che:
- ⇒ Prenda successivamente tutte le palline di legno dalla matrice di tappi (inizialmente in maniera "cieca", poi verificando che la pallina ci sia);
- ⇒ Le depositi sulla guida inclinata (facendo in modo che scivolino lungo di essa);

Lezione in Laboratorio Scriviamo un programma

12 marzo 2014 2



Le pose predefinite:

- ⇒ globalpinza trasformazione del tool usato
- ⇒ globaltappo17 posa della posizione 17
- ⇒ (globaltappo77) posa della posizione 77
- ⇒ globalscivolo1 posa in cui va depositata la pallina
- ⇒ (globalscivolo2) ultima posiz. raggiungib. sulla rotaia
- ⇒ Le file delle posizioni "tappo" sono allineate agli assi X e Y, e l'interasse in entrambe le direzioni è 70 mm.

Attenzione! La quota z di tutte le posizioni "tappo" è la stessa, ma quella delle posizioni della rotaia è diversa (la rotaia è sopraelevata ed inclinata)

Lezione in Laboratorio Scriviamo un programma 12 marzo 2014 4

Altre specifiche:

- ⇒ Le variabili il cui nome inizia con "global" non devono essere alterate per nessuna ragione (servono anche agli altri gruppi!)
- ⇒ Il programma deve contenere una subroutine per lo spostamento di una pallina, che riceva come parametri la posa iniziale e quella finale