

Procedimiento 3	CÉLULA FLEXIBLE	14-1-2006
Listado de coordenadas del manipulador cartesiano		Puesto 5

Objetivo

Determinar las coordenadas precisas (X,Y) de cada posición de cogida o dejada de pieza para el robot cartesiano.

Ámbito de aplicación

Si estas posiciones se conservan y aparece un desajuste en la cogida o la dejada, la solución debería pasar por corregir el origen del manipulador.

Comentarios

Las coordenadas están almacenadas en el DB110 del programa del PLC del puesto 5.

Autores:

Moisés Pérez
Ignacio Latorre

Tabla

Posición	Coord. X	Coord. Y	Descripción
P1	134.7	84.5	Posición de montaje. Caja.
P2	218.7	332.5	Posición de paleta. Caja.
P3	150.8	334.85	Posición de paleta. Eje desmontado.
P4	286.3	166	Almacén de ejes.
P5	336.3	166	Almacén de ejes.
P6	386.2	166	Almacén de ejes.
P7	436.3	166	Almacén de ejes.
P8	16.5	167.5	Posición de cogida de bulones.
P9	108.5	64.55	Posición de montaje. Dejada de bulón.
P10	108.5	107	Posición de montaje. Dejada de bulón.
P11	166.5	64.55	Posición de montaje. Dejada de bulón.
P12	166.5	107	Posición de montaje. Dejada de bulón.
P13	284.4	9.8	Almacén de tapas.
P14	377	9.8	Almacén de tapas.
P15	470.4	9.8	Almacén de tapas.
P16	284.4	84.8	Almacén de tapas.
P17	378.3	84.8	Almacén de tapas.
P18	470.4	84.5	Almacén de tapas.
P19	137	85.8	Posición de montaje. Eje.