

Inhalt

1.1	Vorwort	3
Lernsituation 1: Klebekontur mithilfe eines Sift-Werkzeugs programmieren		8
1	Kapitel 1 - Grundlagen: Definition von Roboter	1
1.1	Die Geschichte der Robotertechnik	10
1.2	Industrieroboter	11
1.3	Sicherheitshinweise	14
1.4	Warn- und Hinweisschilder	15
1.5	Komponenten und Schalter am Roboter	17
1.6	Bedienfeld und Funktionstasten	22
2	Kapitel 2: Bedienen des Roboters	2
2.1	Manuelles Bewegen	25
2.2	Basiskoordinatensystem WORLD	27
2.3	Koordinatensystem JOINT	27
3	Kapitel 3: Programmieren	3
3.1	Programm eröffnen	28
3.2	Die Interpolationsarten	30
3.2.1	Joint	30
3.2.2	Linear	31
3.3	Abschlussarten einer Bewegung	34
3.4	Interpolationsart Circular	36
3.5	Das TOOL Frame	40
3.6	Das USER Frame	44
3.7	Programme editieren	47
3.8	Programmkopf	48
Programmstruktur Pick and Place		53
4.1	Einfaches Pick'n Place-Programm	54
4.2	Programmstruktur	55
4.3	Ein- und Ausgänge am Roboter	56
4.4	Macros definieren und aufrufen	59
4.5	JMP/LBL und LBL Anweisung	62
Programmaufbau von Palettierungen		63
5.1	Programmaufbau von Palettierungen	64
5.2	Numerische Register	66
Programmieren mit Positionsregister		73
6.1	Programmieren mit Positionsregister	74
6.2	Allgemeines zu Positionsregister	76
6.3	Positionsregister in Verfahrenweisungen einfügen	80
6.2	Offset auf Verfahrenweisungen anwenden	81
Übersicht Arbeits- und Begleitbücher - Handlungsorientierte Ausbildung		86