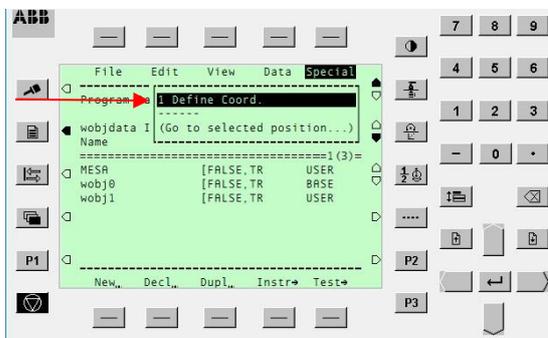
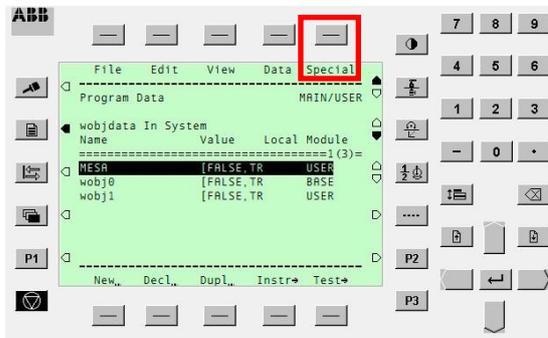


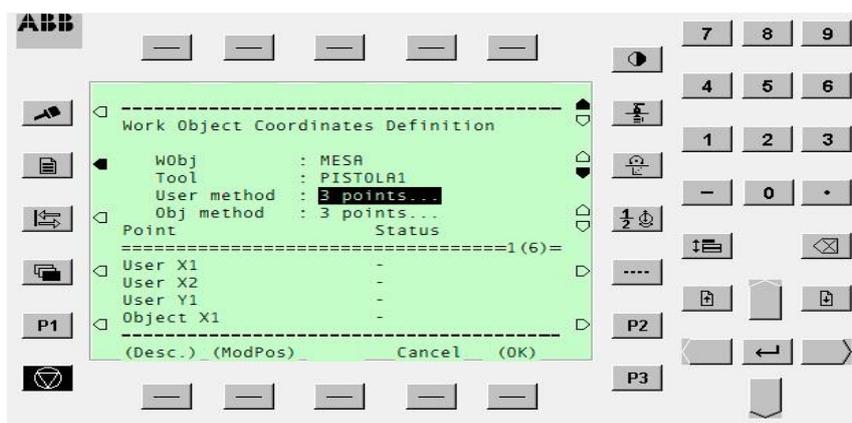
Enter.

Asegurarse de que estamos en la ventana de programación del módulo USER. De no ser así, cambiarse a él.

Crear el dato de tipo Wobjda, teniendo en cuenta que donde pone Tool..., se aplicará Wobj...

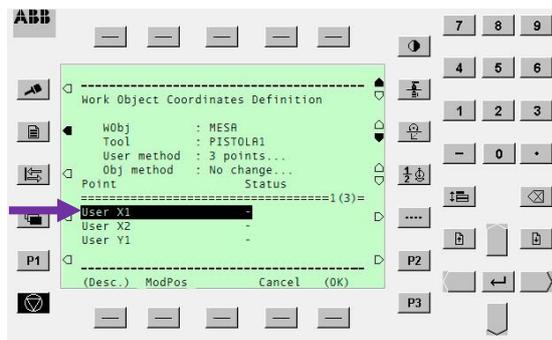
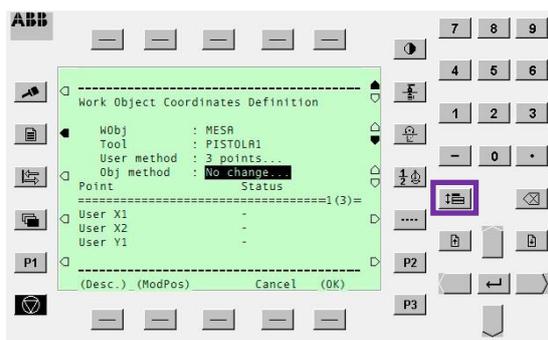
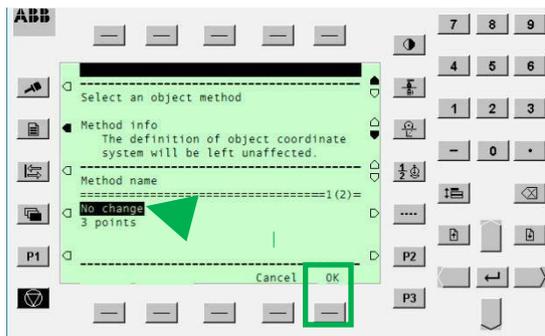
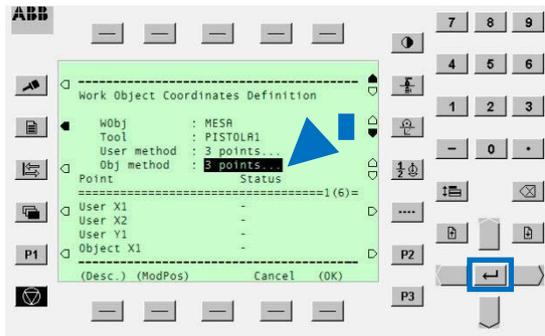


Pulsar la tecla de función Espec.. y elegir "1 Definir Coord..". Aparece la siguiente ventana.



En ella apreciamos que el usuario que queremos definir es MI_MESA y la herramienta cargada es PISTOLA1.

Como podemos definir tanto las coordenadas de una nueva mesa como las de un objeto sobre la mesa, pero no tenemos intención de declarar las coordenadas de un objeto sobre la mesa de soldadura, eliminaremos el método de objeto.



Pulsar la tecla “saltar línea doble”. El dato “Usuario X1 - “está seleccionado para su definición.

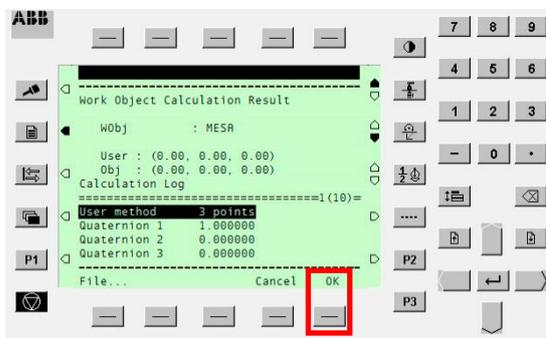
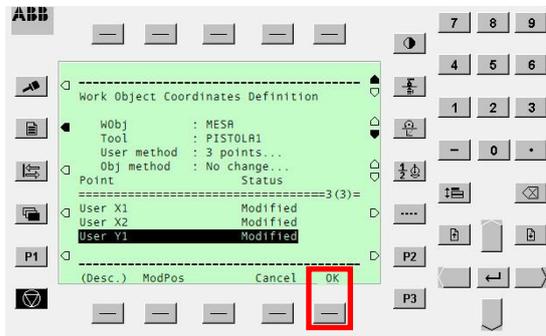
Seleccionamos “sin cambio” y pulsamos la tecla de función OK. A continuación, pulsar la tecla “saltar línea doble”. El dato “Usuario X1 - “está seleccionado para su definición.



Definir los tres puntos de la mesa siguiendo el método utilizado en la Práctica 04, para definir los puntos de la herramienta PISTOLA1, (acercarse manualmente con el robot

al punto y ModPos). Es importante que, en la ventana de movimientos, las coordenadas sean las de Wobj0, ya que estamos definiendo el usuario que nos interesa.

Los puntos por orden serían: Usuario X1, Usuario X2 y Usuario Y1



Una vez definidos los tres puntos, pulsar la tecla **OK** y obtendremos la ventana de los resultados de cálculos, los valores pueden variar. Pulsar la tecla **OK** y el dato queda parametrizado en la lista de los Wobj.

A continuación, duplicar la rutina donde se efectuó un cordón rectilíneo, modificar en las instrucciones tan solamente los parámetros sm, wd y wv existentes por los creados previamente sm2, wd2 y wv2. Ejecutar la rutina en modo Test.

No olvidar de bloquear la soldadura (SolArc : 4 Bloquear ...).

En caso de usar el paso a paso, con Adelante, no se hará el Zig-Zag y la velocidad será mayor que la programada. Simplemente muestra la trayectoria.

Si se utiliza el modo ciclo, con Arranca, sí se hará el zig-zag y se podrá apreciar ancho, velocidad real, etc.

Una vez comprobado todo, desbloquear la soldadura y realizar el cordón.