

Visual Components

- [Разные фишки](#)
 - [Step size](#)
 - [Захват инструментом](#)
- [Смена инструмента \(Tool mount/dismount\)](#)
- [Конвейер \(Conveyor\)](#)
- [Управление кастомными servo](#)

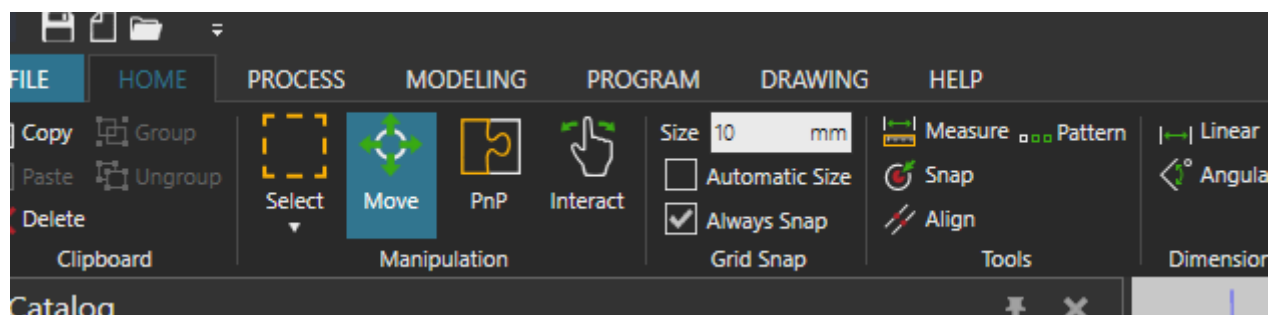
Разные фишки

Разные фишки

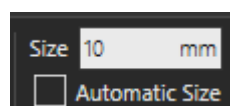
Step size

Шаг работа в симуляции

Во вкладке Home



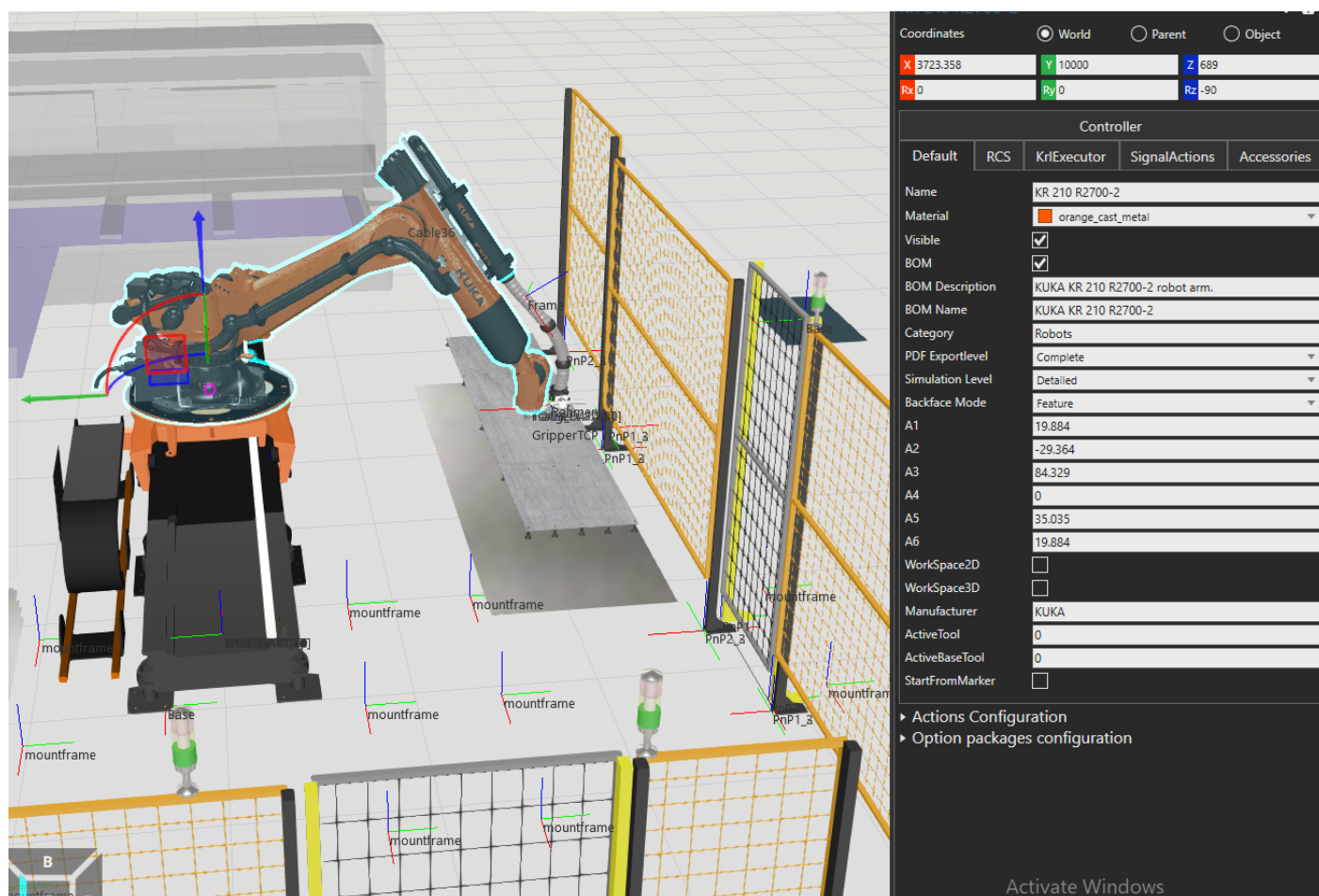
Параметр Size



Разные фишки

Захват инструментом

Часто бывает, что робот не захватывает деталь инструментом



Кликаем на робота

Выбираем Action Configuration

▼ Actions Configuration

Signal Actions

Output: 1

On True: Grasp

On False: Release

Grasp

Detection volume size: X 50 Y 50 Z 50

Using tool: TOOL_DATA[1]

Release

Gravity direction: 25

Определяем Detection volume. Часто его нужно увеличить по Z

Дальше задаем TCP для нужного TOOL, нажав на шестеренку справа от него

Jog

▼ Robot

KR 210 R2700-2

Coordinates: ☒ World ☐ Parent ☐ Object

X 3000	Y 8000	Z 750
Rx -180	Ry 0	Rz 90

Base: BASE_DATA[1] ⚙

Tool: TOOL_DATA[1] ⚙

Approach Axis: +Z

Status: 2 (010) select

Turn: 2 (000010)

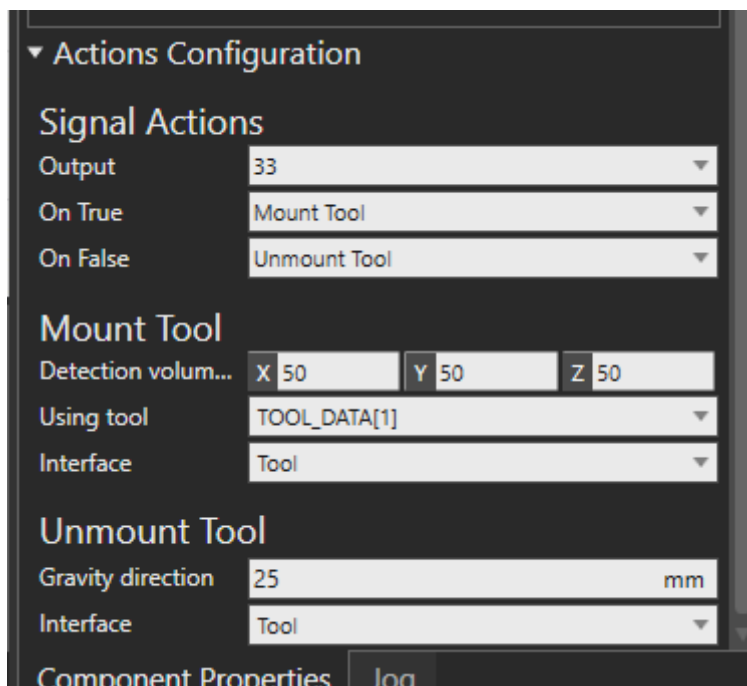
External TCP: False

▼ Joints

Смена инструмента (Tool mount/dismount)

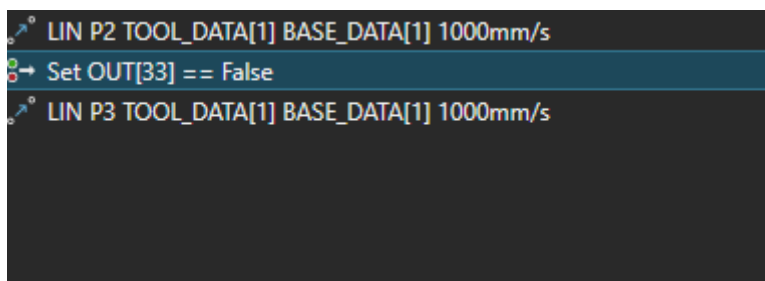
По умолчанию 33 выход отвечает за отцепление инструмента

<https://www.youtube.com/watch?v=OxslazzAXss>



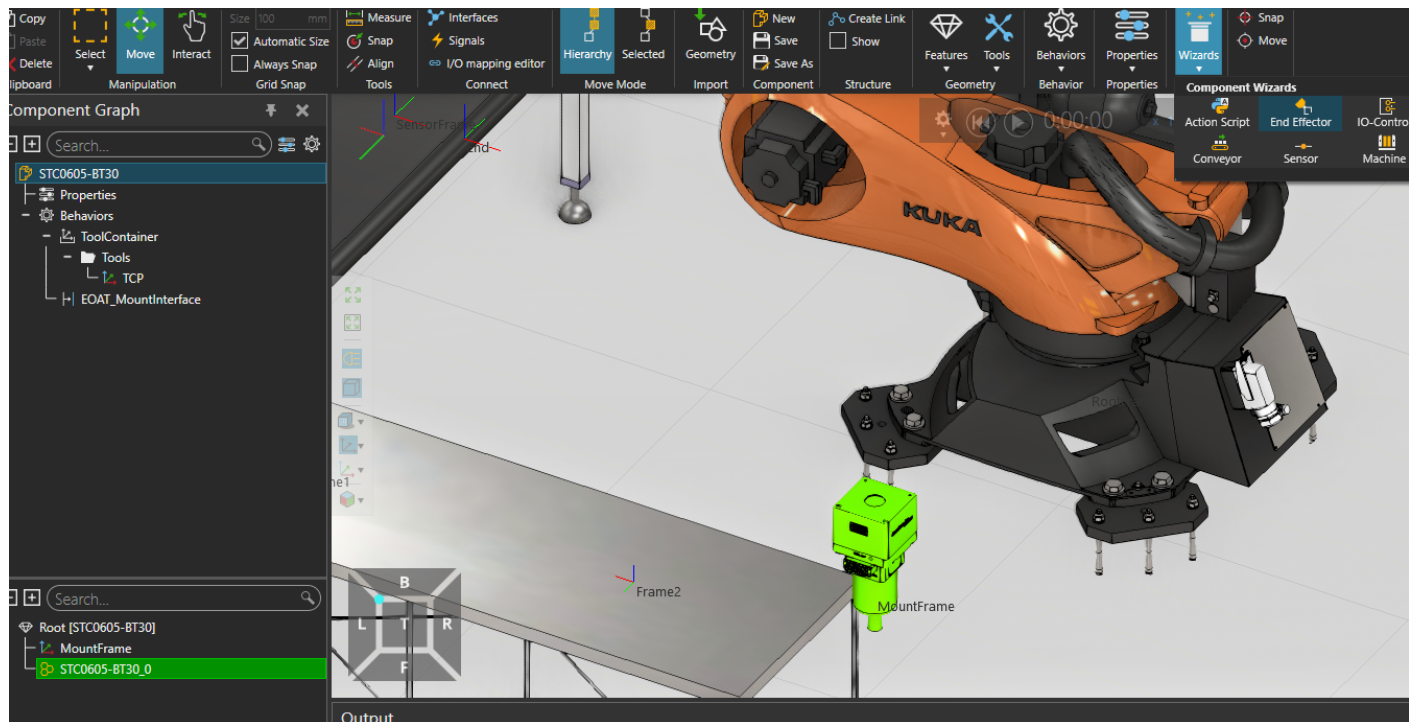
Все данные по умолчанию

Отцепление инструмента



Для того чтобы взять другой инструмент нужно использовать другой выход - 34

Также предварительно нужно с помощью Wizard сделать из него End Effector

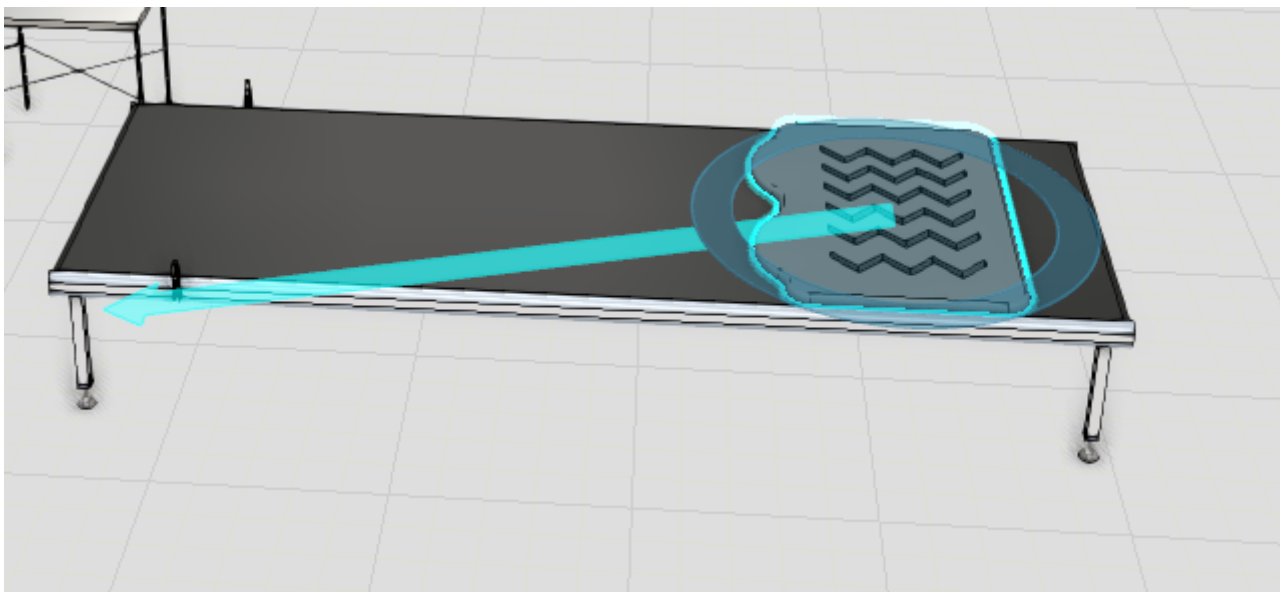
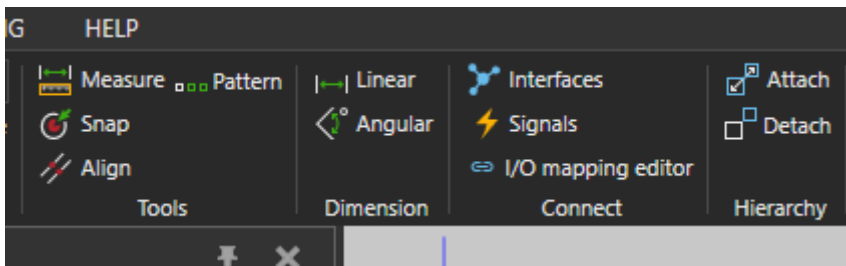


Конвейер (Conveyor)

Добавляем конвейер

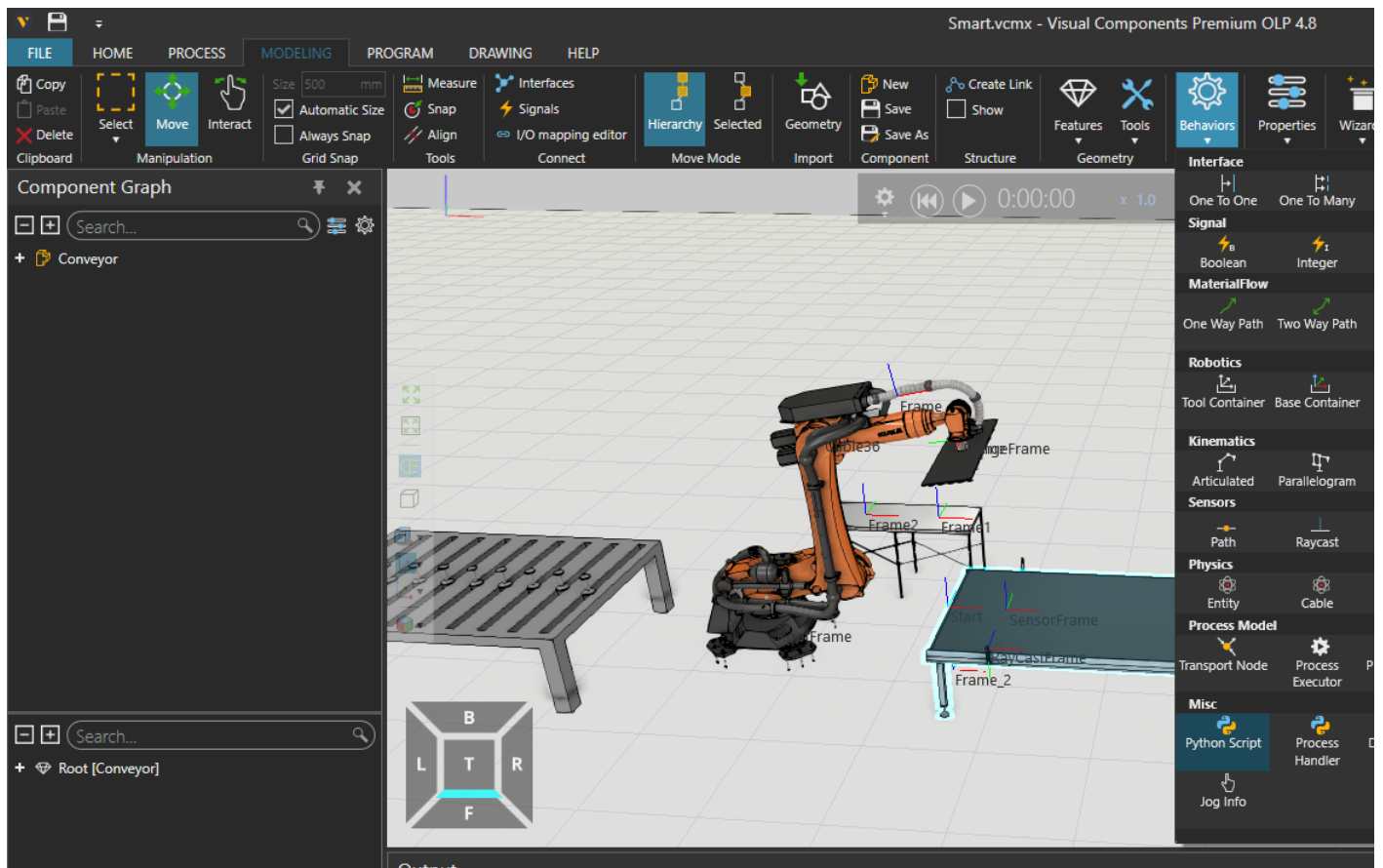
Добавляем датчик (conveyor sensor)

Добавляем статичную деталь для движения по конвейеру делаем snap to конвейер и attach to конвейер



Добавляем python скрипт, чтобы деталь ехала по конвейеру

Выбираем конвейер, вкладка моделинг, Behaviours



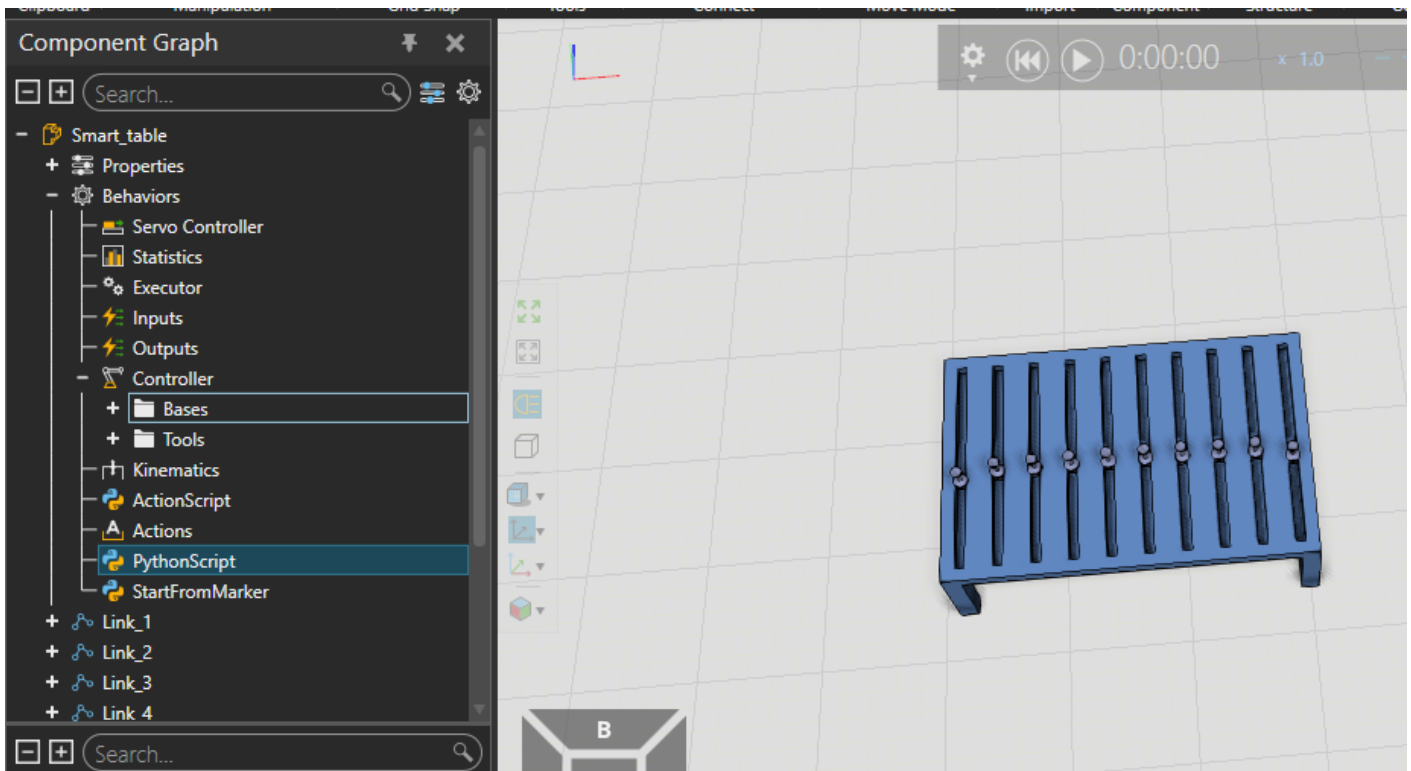
В коде скрипта для 4.8 добавить:

```
def OnRun():
    comp = GetComponent()
    path = comp.findBehaviour("One-WayPath__HIDE__") # Проверьте имя!
    part = app.findComponent("Part0")

    if not path:
        print("Ошибка: путь 'One-WayPath__HIDE__' не найден!")
    if not part:
        print("Ошибка: объект 'Part0' не найден!")

    if path and part:
        path.grab(part) # Или другой метод перемещения
```

Управление кастомными servo



```
from vcScript import *

comp = GetComponent()
servo = comp.findBehaviour("Servo Controller")

def OnSignal( signal ):
    pass

def OnRun():
    servo.setJointTarget(0, -342.0)
    servo.setJointTarget(1, -10.0)
    servo.setJointTarget(2, 400.0)
    servo.setJointTarget(3, -512.0)
    servo.setJointTarget(4, -172.0)
    servo.setJointTarget(5, 122)
```

```
servo.setMotionTime(1.0)
print servo.calcMotionTime()
servo.move()
```