

Zadanie konkursowe II edycji Konkursu

## na najlepszą aplikację z zastosowaniem robotów przemysłowych

Zadanie należy wykonać w programie KUKA Simpro 4.0 lub 3.1.

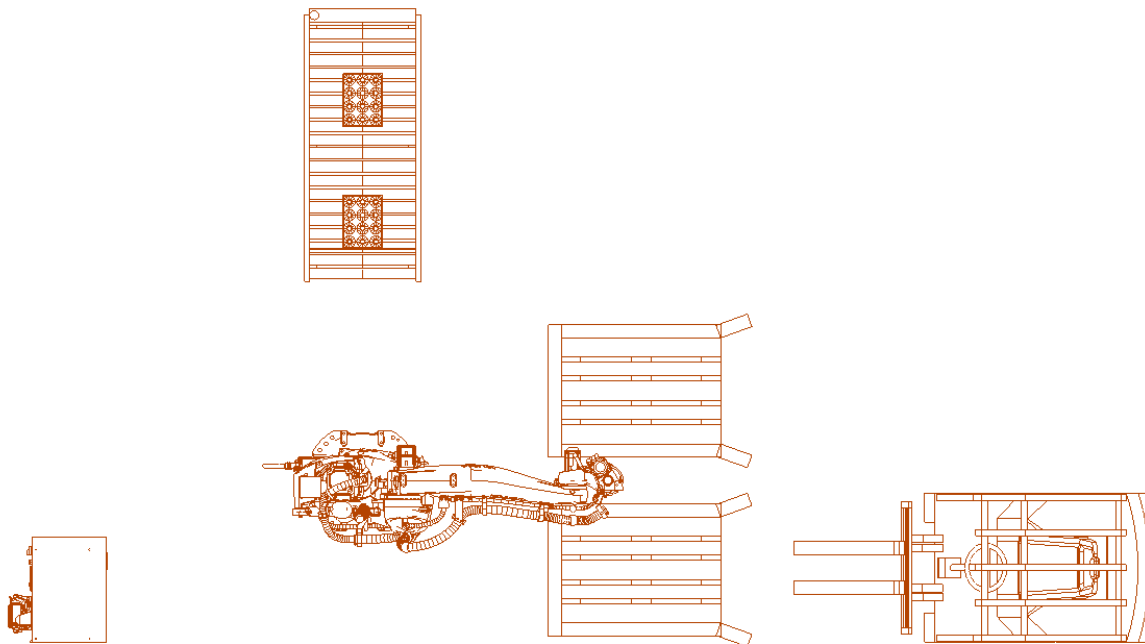
Program dostępny jest w wersji trialowej po rejestracji na portalu mykuka.com

Rejestracja -> <https://my.kuka.com/>

Treść zadania

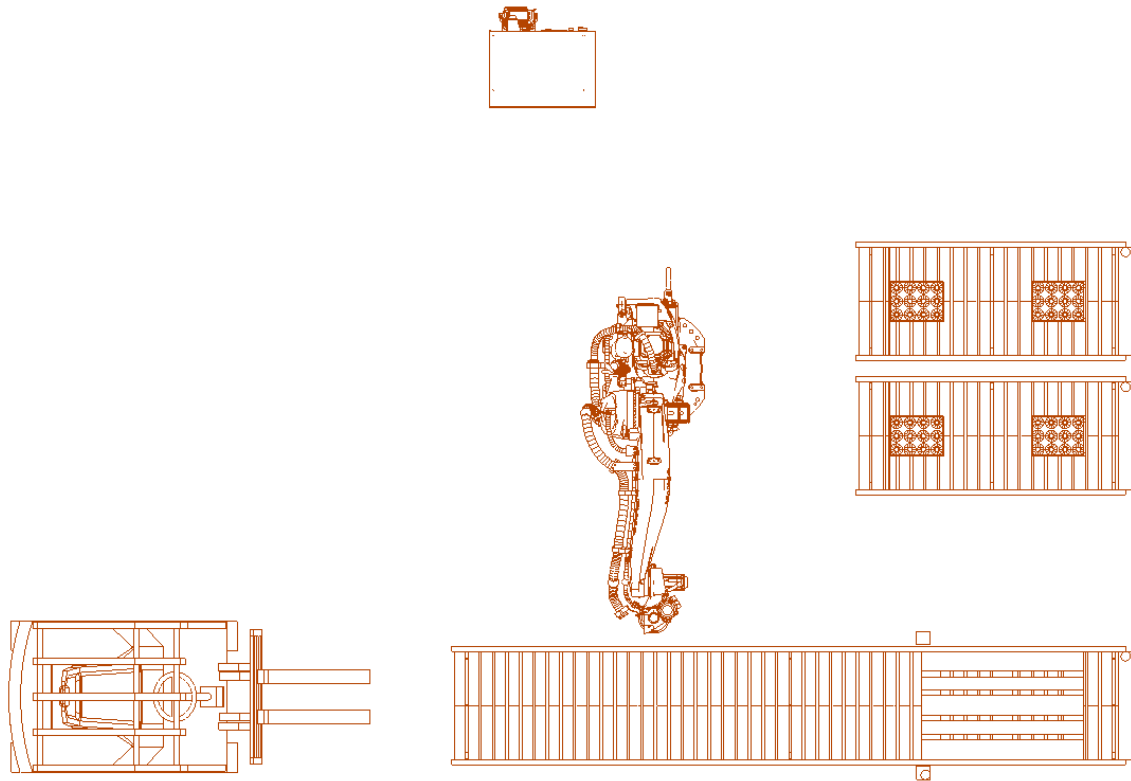
Opcja 1:

Paletyzacja skrzynek z napojami o masie 20Kg. Skrzynki przyjeżdżają przenośnikiem o wysokości 800mm co 10s. Robot czeka, aż skrzynka dojedzie na pozycję i ją przenosi na paletę. Paletyzujemy 2x4x4. Po wypełnieniu jednej palety, robot paletyzuje na drugą. Robota dobieramy zgodnie z danymi obciążenia i wymaganymi zasięgami. W celu optymalizacji czasu cyklu można użyć chwytaka na dwie skrzynki.



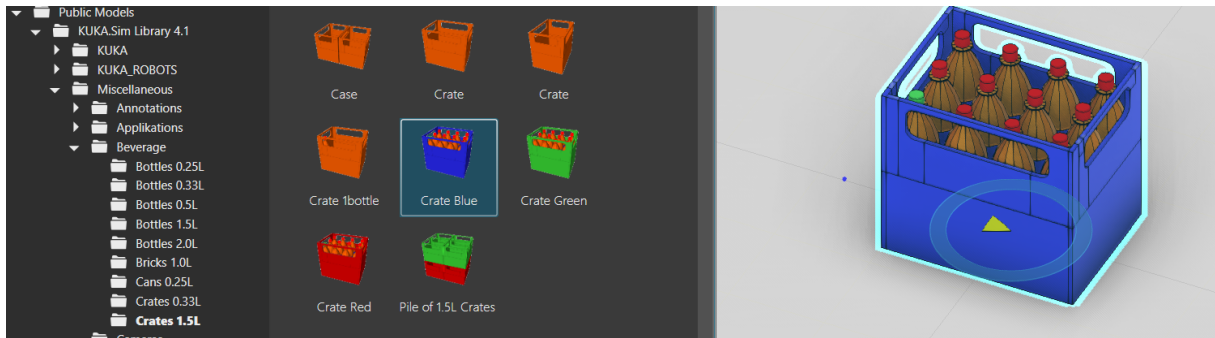
Opcja 2:

Paletyzacja skrzynek z napojami o masie 20Kg. Skrzyńki przyjeżdżają dwoma przenośnikami o wysokości 800mm co 10s. Robot ma chwytak na dwie skrzyńki. Po dojechaniu skrzynek na pozycję zabiera po jednej skrzyńce z każdego przenośnika i przenosi je na paletę. Paletyzujemy 2x4x4. Pełna paleta odjeżdża przenośnikiem. Robota dobieramy zgonie z danymi obciążenia i wymaganymi zasięgami.

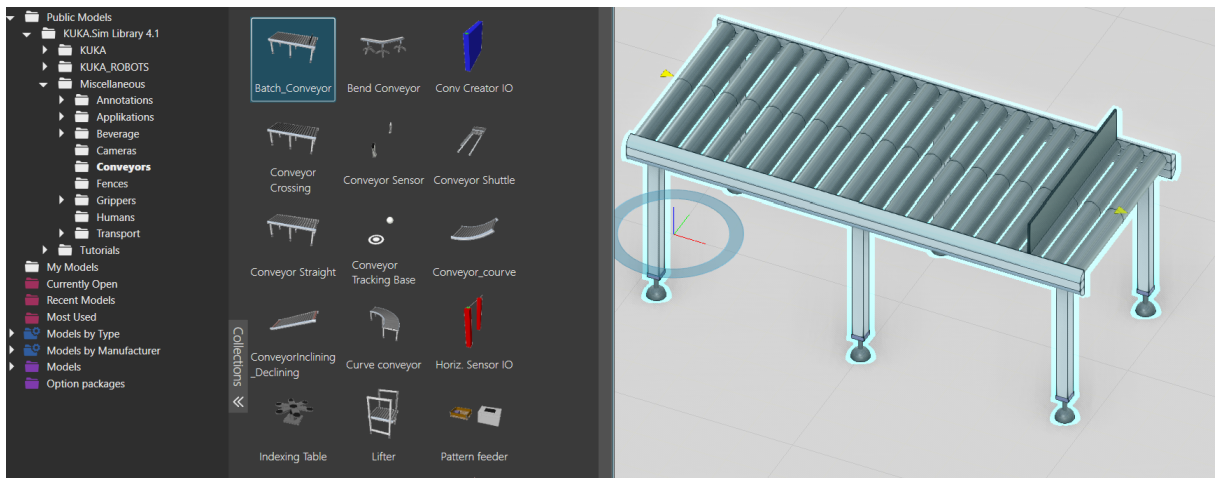


Można korzystać z modeli z eCatalog

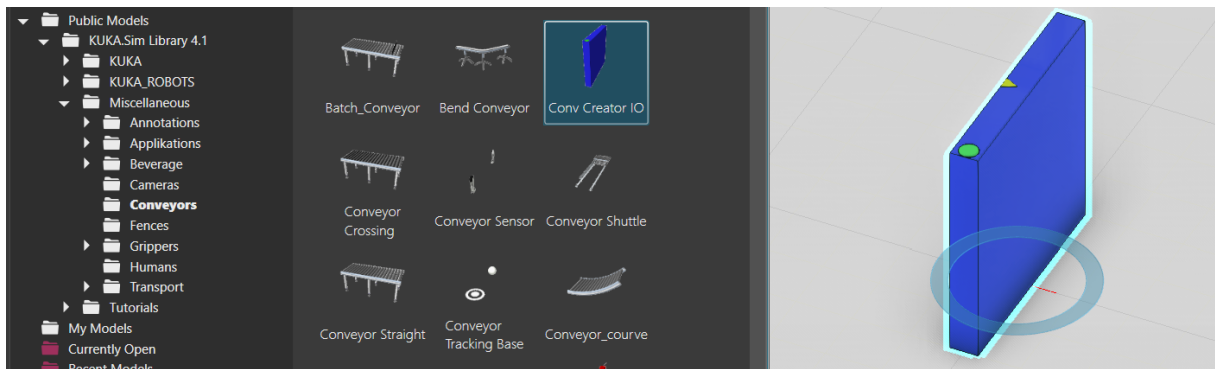
Paletyzacja skrzynek z napojami – masa skrzynki 20kg



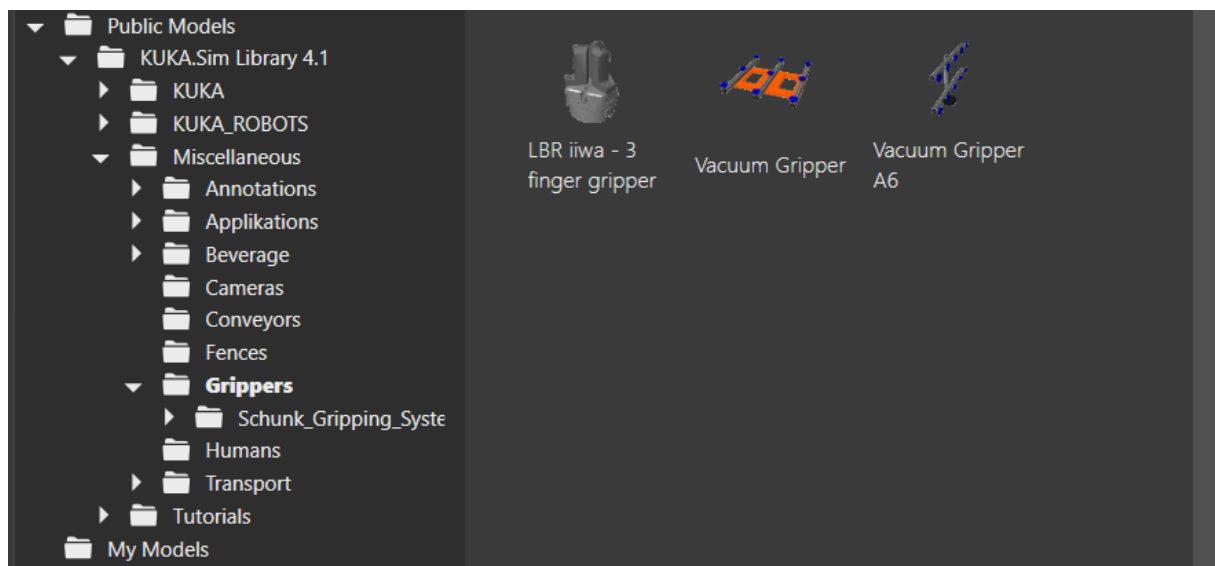
Skrzynki przyjeżdżają przenośnikiem o wysokości 800mm (lub dwoma - opcja)



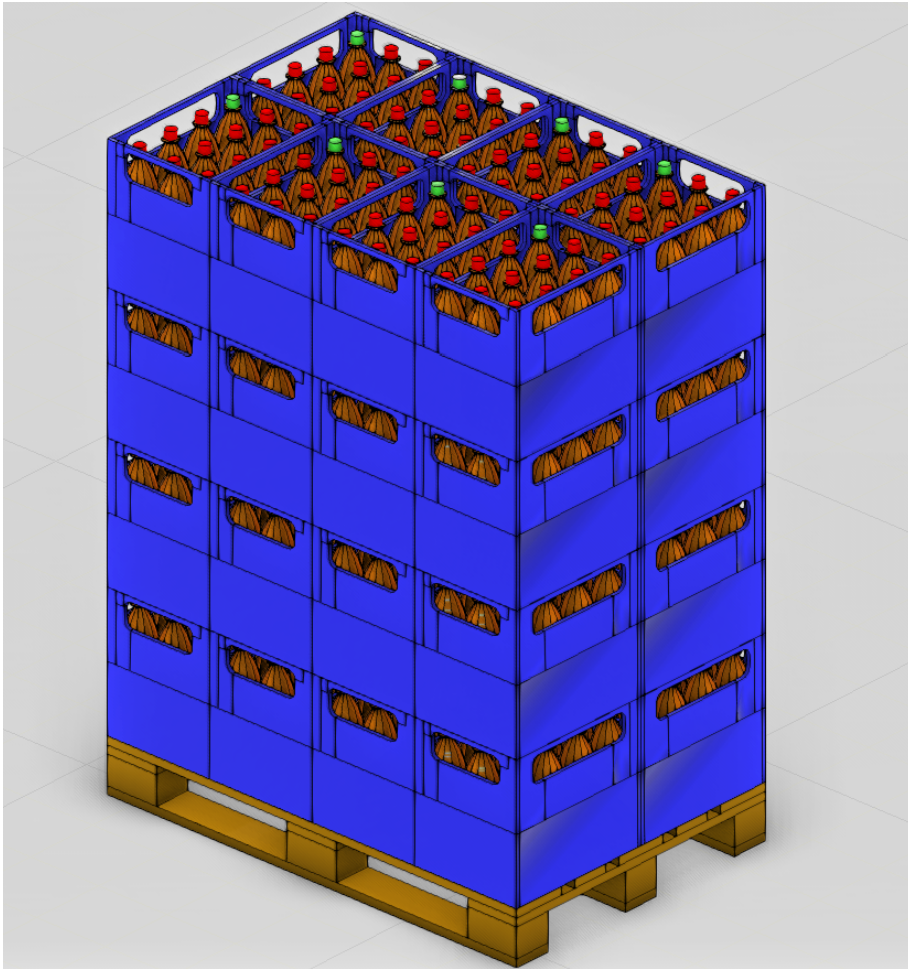
i są generowane przez generator części:



Robot (odpowiedni ze względu na zasięgi i obciążenie) do paletyzacji z chwytakiem na jedną skrzynkę (lub dwoma - opcja)

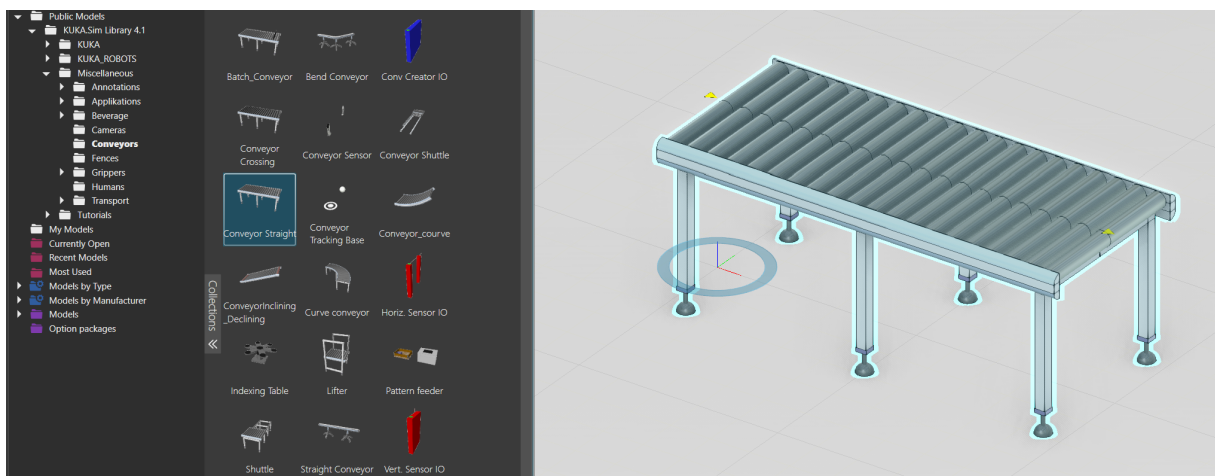


Paletyzuję odkłada na jedną z dwóch Euro palet, tak aby drugą (pełną) mógł zabrać wózek widłowy

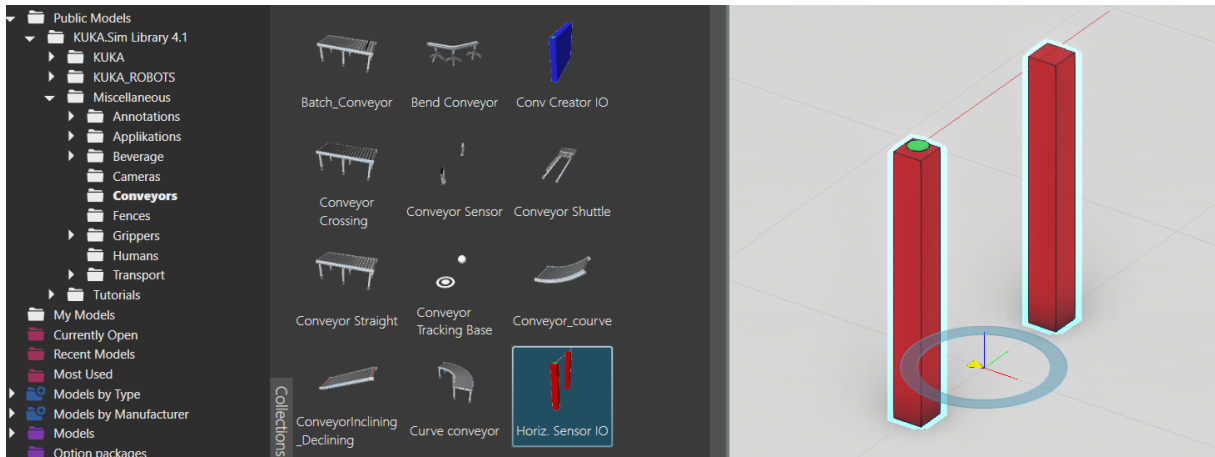


Alternatywnie

Euro paleta jest generowana i przyjeżdża przenośnikiem o wysokości 200mm



I zatrzymywana jest przez czujnik



Po załadunku pełna paleta jedzie dalej przenośnikiem

Stanowisko odpowiednio wygradzić

