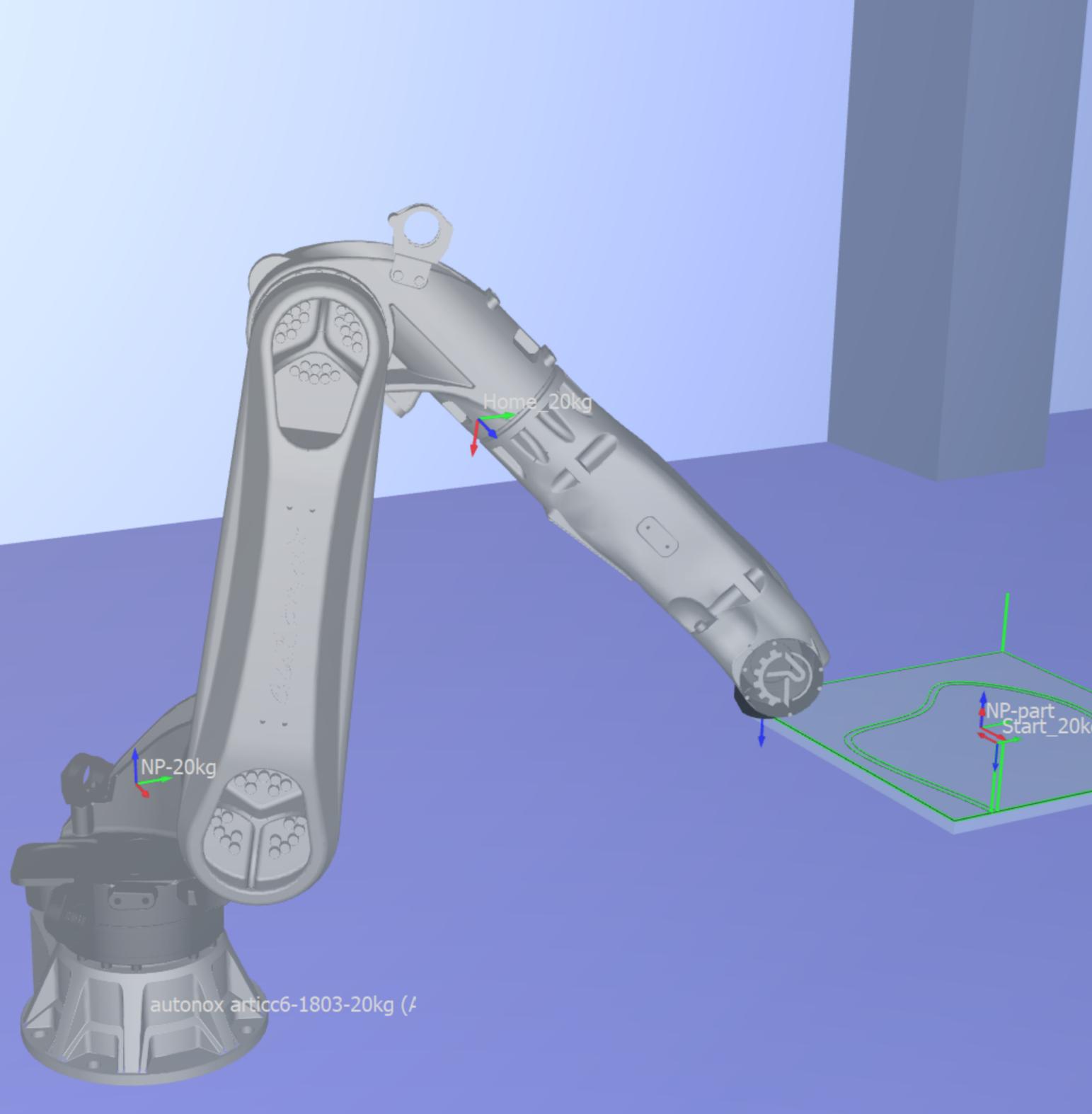




- SimpleMovement_rev.05
 - autonox Robotics art...
 - autonox Robotics ...
 - NP-30kg
 - Home_30kg
 - Start_30kg
 - autonox articc6-180...
 - autonox articc6-1...
 - NP-20kg
 - Programme_20...
 - Hauptprogr...
 - Auf_Start_fa...
 - Auf_Home_f...
 - Kurve_20kg
 - Kurve_20kg
 - Viereck_20kg
 - Viereck_20kg
 - Home_20kg
 - Start_20kg
 - Cell
 - NP-part
 - Kurve
 - 500x500x20
 - Viereck
 - Programme_30kg
 - Hauptprogramm
 - Auf_Start_fahren_...
 - Auf_Home_fahren...
 - Kurve_30kg
 - Kurve_30kg
 - Viereck_30kg
 - Viereck_30kg



Curve Follow ProjektViereck_20kg

Roboter wählen: **autonox articc6-1803-20kg (AT-00014)** Anfahren/Zurückfahren jeder Kurve

Referenz wählen: **NP-20kg** Operationsgeschwindigkeit (mm/s) 50.000

Werkzeug auswählen: **Viereck** Achswinkel Toleranz (mm) 0.500

Objekt: Viereck

Programm: Viereck_20kg

Annäherung

| Type | Value (mm deg) |
|------------|------------------|
| Normal (N) | 100.000 |

Zurückziehen

| Type | Value (mm deg) |
|------------|------------------|
| Normal (N) | 100.000 |

Sichtbarer Werkzeugpfad **Mehr Optionen**

Pfadingang

Wählen Sie die Kurve Wählen Sie die Kurve

Edit path settings

Pfadpunkte: 22

Programm Ereignis

Pfad zur Werkzeugkorrektur: `Script (mm,deg) transl(x,y,z)*rotz(rz)*...`
`rotz(0)`

Algorithmus wählen: **Minimale Werkzeugorientierung ändern** Lehren Bevorzugte Werkzeugpfad anzeigen

Optimierungsparameter

Standard wiederherstellen Geschätzten Werkzeugpfad anzeigen

Erlaubt einem Werkzeug eine Z-Rotation von +/- 180.00 Grad in Schritten von 20.00 deg

Bevorzugte Achswinkel für den Startpunkt

Strom einstellen 0.0000 0.0000 90.0000 0.0000 15.0000 0.0000

Standard wiederherstellen 70.5, 0.9, 126.9, 0.0, 52.2, 70.5

Automatische Aktualisierung Aktualisieren

Pfad erfolgreich gelöst.