

Funktionsbeschreibung – Teilentnahme

1. Ausgangszustand

- Roboter in Home position

2. Erkennung der Werkstückposition

1. Der Induktiver Sensor -BG4 erkennt ob ein Teil im Träger liegt
2. Der Reedschalter -BG3 erkännt ob der Träger in Position ist
3. Bandmotor -M1 schaltet ab
4. Der Optische Sensor überprüft die Genaue Bandposition

3. Entnahme des Werkstücks

1. Der Roboter fährt auf Position über dem Werkstück
2. Der Elektromagnet -MB1 wird eingeschaltet
3. Der Roboter Fährt auf Ablageposition
4. Der Elektromagnet -MB1 schaltet ab

4. Weitertransport des Trägers

5. Bandmotor -M1 schaltet ein
6. Der Induktive Sensor -BG4 überprüft ob noch ein Teil im Träger ist

