

Funktionsbeschreibung – Teilentnahme

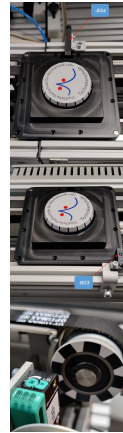
1. Ausgangszustand

- 1.1. Der Roboter befindet sich in Home-Position.



2. Erkennung der Werkstückposition

- 2.1. Der induktive Sensor -BG4 erkennt, ob sich ein Teil im Träger befindet.
2.2. Der Reedschalter -BG3 prüft, ob der Träger in der Entnahmeposition steht.
2.3. Der Bandmotor -M1 wird abgeschaltet.
2.4. Der optische Sensor –BG1 überprüft die exakte Bandposition.



3. Entnahme des Werkstücks

- 3.1. Der Roboter fährt auf die Aufnahmeposition über dem Werkstück.
3.2. Der Elektromagnet -MB1 wird eingeschaltet, um das Werkstück zu greifen.
3.3. Der Roboter fährt auf Ablageposition.
3.4. Der Elektromagnet -MB1 wird ausgeschaltet, um das Werkstück abzulegen.



4. Weitertransport des Trägers

- 4.1. Der Bandmotor -M1 wird eingeschaltet, um den Träger weiterzutransportieren.
4.2. Der induktive Sensor -BG4 überprüft, ob sich noch ein Werkstück im Träger befindet.

