

Kolaboratif Robotlarda (Cobot) Gripper Ekleme

İÇİNDEKİLER

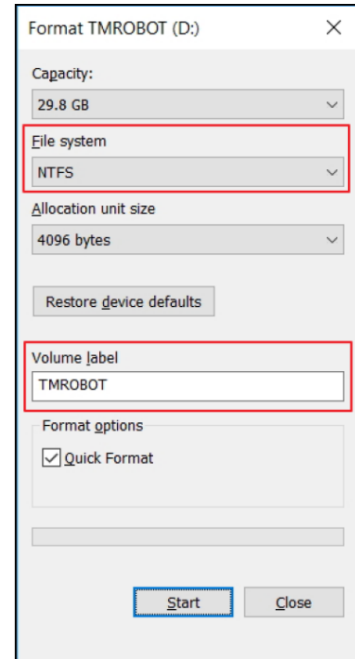
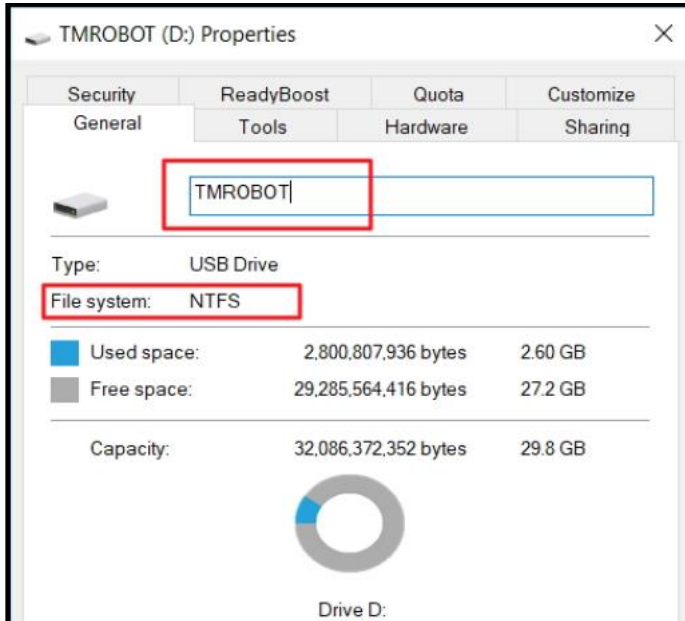
- Giriş
- Gerekli Dosyaların Hazırlanması
- Bağlantılar ve Yazılımın TMFlow'a Yüklenmesi
- Gripper (Component)'in Etkinleştirilmesi

1.Giriş

Bu makalede, third-party gripperların Omron TM Cobot'lara nasıl ekleneceği detaylarıyla anlatılacaktır.

2.Gerekli Dosyaların Hazırlanması

- Öncelikle Third-Party Gripper için gerekli olan yazılım paketini (Driver) indirin.
- Gripper'a ait yazılım dosyalarının Cobot'a akatarımı USB bellek ile yapılır.
- USB belleğin adı "TMROBOT" yapılmalıdır.
- Dosya Uzantısı 'NTFS' olmalıdır. Bunun için USB dosyası üzerine sağ tıklayıp 'format' seçeneyi tıklanır ve Fat32(default) olan format 'NTFS' olarak değiştirilir.



- USB belleğin ana dizinine "TM_Export" adlı bir klasör oluşturulur.
- "TM_Export" içinde, keyfi bir adla başka bir klasör oluşturulur. Bu makalede, klasör "TMComponent" olarak adlandırılmıştır.
- 'TMComponent' içinde, "ComponentObject" adlı bir klasör oluşturun.
- Aşağıdaki gibi bir dosya yolu olmalıdır;

TMROBOT > TM_Export > TMComponent > ComponentObject



- İndirdiğiniz Gripper yazılım paketini " ComponentObject " klasörüne atılır ve Zip ten çıkartılır.
- Çıkarılan bileşen dosyalarının kendilerinin hala sıkıştırılmış olması gerektiğini unutmayın.

| Name | Date modified | Type | Size |
|-------------------------------------|------------------|--------------------------|--------|
| GRIPPER_ROBOTIQ_2FIN85_V003_GRIP | 5/2/2018 1:24 PM | Compressed (zipped) F... | 292 KB |
| GRIPPER_ROBOTIQ_2FIN85_V003_RELEASE | 5/2/2018 1:24 PM | Compressed (zipped) F... | 367 KB |
| GRIPPER_ROBOTIQ_2FIN85_V003_SET | 5/2/2018 1:24 PM | Compressed (zipped) F... | 451 KB |

3. Bağlantılar ve Yazılımın TMFlow'a Yüklenmesi

Eklenecek gripper ın paket içeriği;

- Robotiq Gripper
- Gripper Kaplini
- RS-232 adaptörü ve bağlantı kablosu
- Montaj aparatları

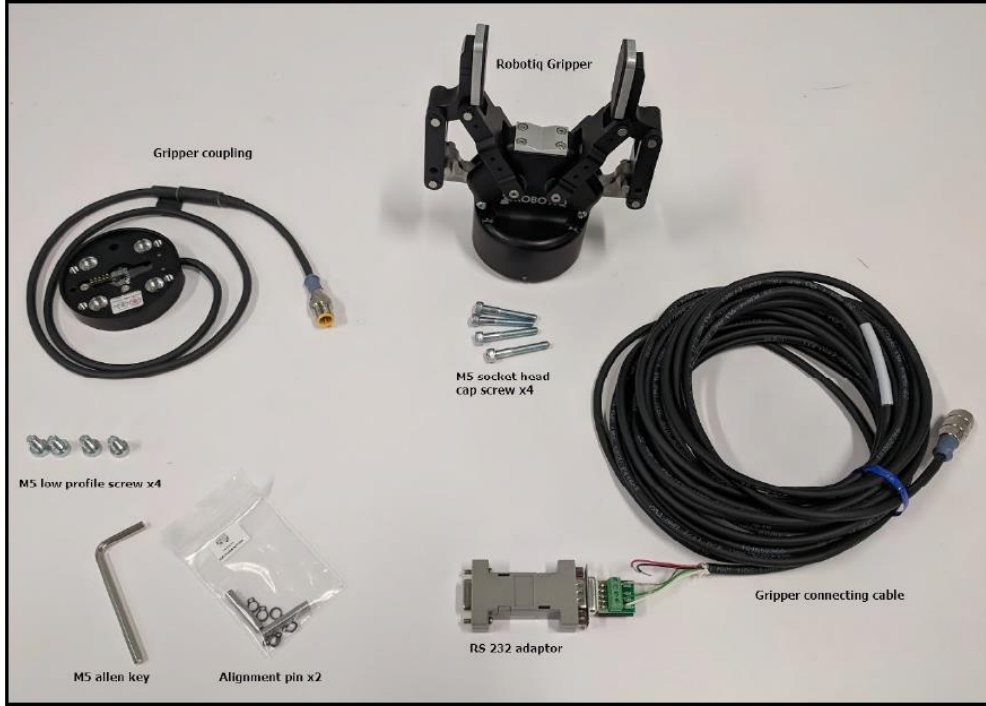
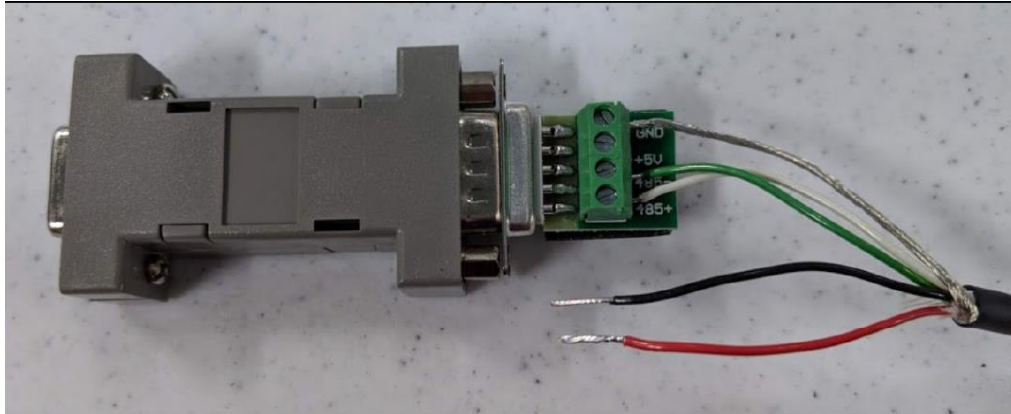


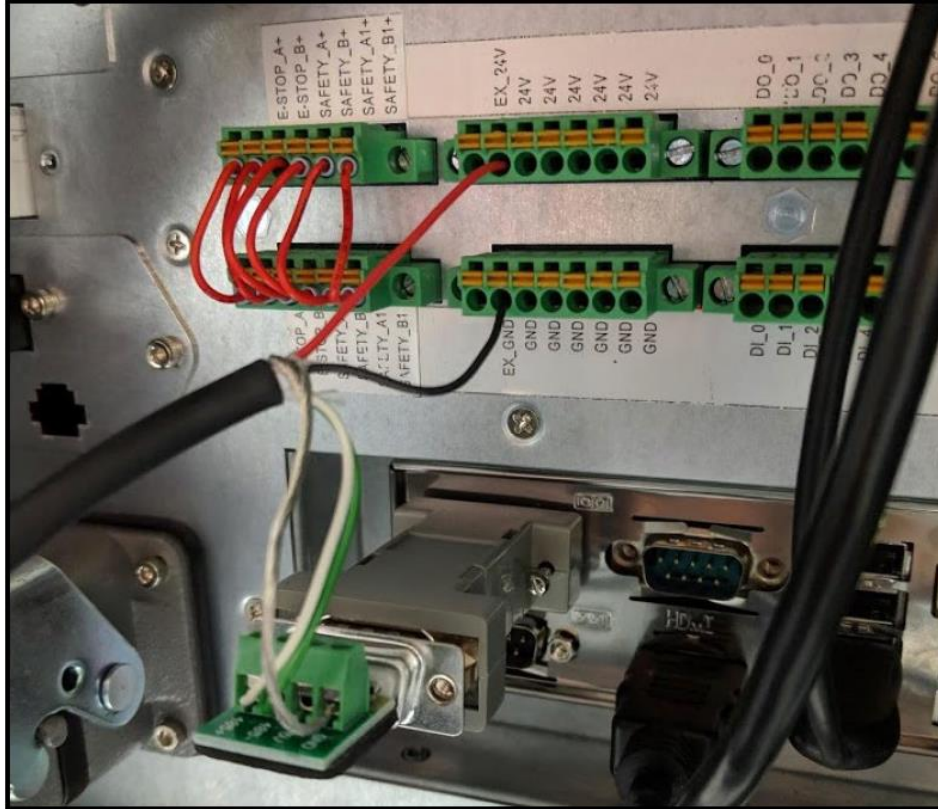
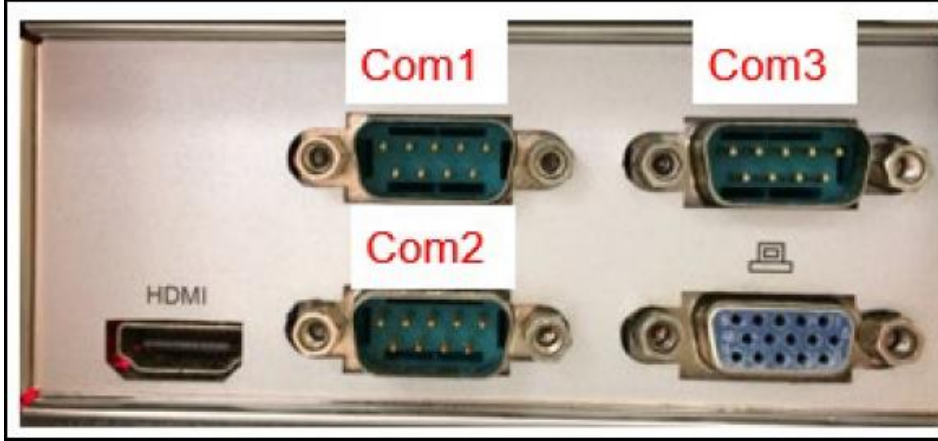
Figure 3.1 - 2-Finger Gripper Components

Bağlantı kablosu ile RS232 Adaptörü arasındaki bağlantıyı aşağıdaki şekilde gösterildiği gibi tamamlayın.



| End of cable color | Signal |
|--------------------|--------|
| (SHIELD) | GND |
| WHITE | 485+ |
| GREEN | 485- |

RS-232 Adaptörü TM kontrol boxtaki Com Portlarından birine takın ve kırmızı ve siyah kabloları sırasıyla 24V ve GND'ye takın.

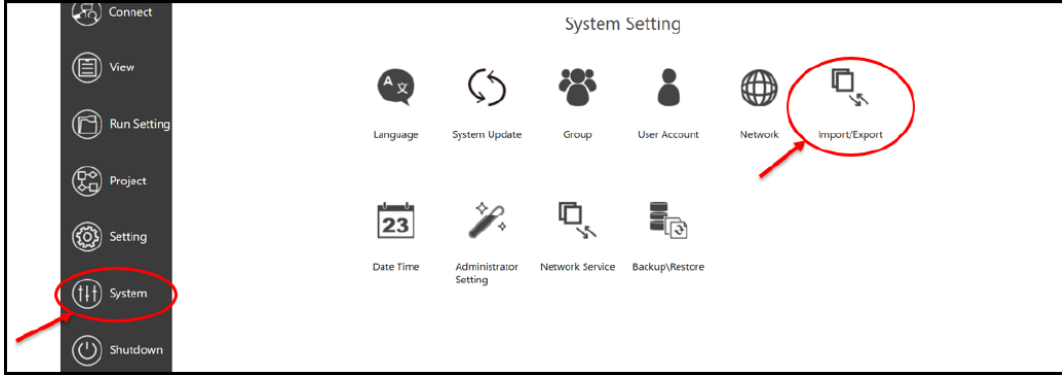


Not: Bir proje çalışırken herhangi bir USB aygıtını takmayın.

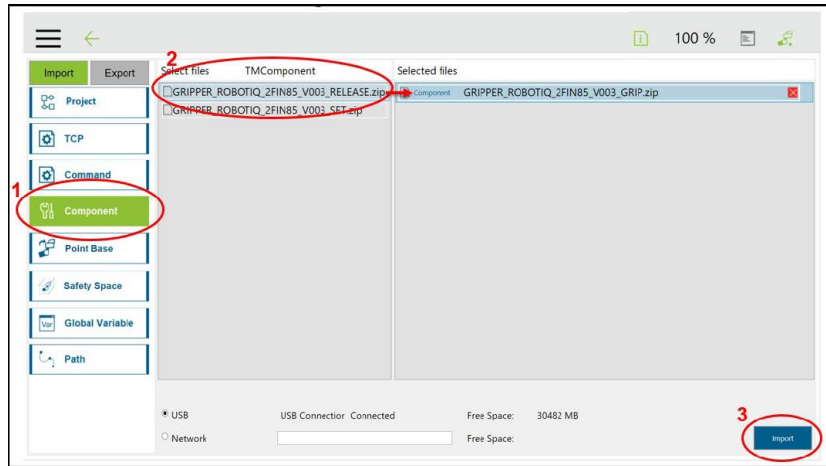
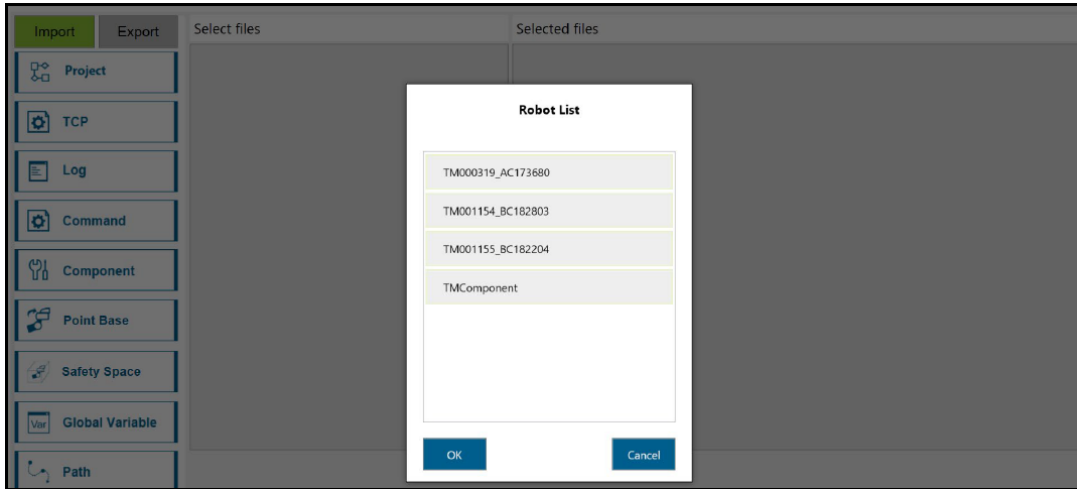
Otomatik modda bir projeyi çalıştırmadan önce tüm USB aygıtlarını çıkarın.

USB bellek, TM formatına değiştirildikten ve gerekli bileşen dosyaları üzerine indirildikten sonra, kontrol box da yer alan USB portlarından birine takılabilir. Aşağıdaki adımlar, gripper dosyalarının TM Flow'a nasıl yükleneceğini gösterir.

- TM Flow'daki robota bağlandıktan sonra, Sistem > İçe/Dışa Aktar'a gidin.

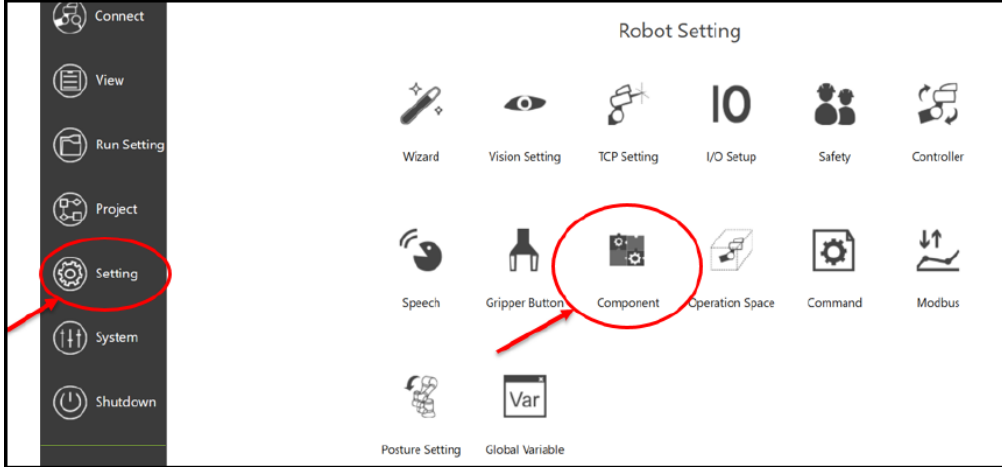


- 'Import' seçilir ve oluşturulan Robot Listesi dosyası seçilir.

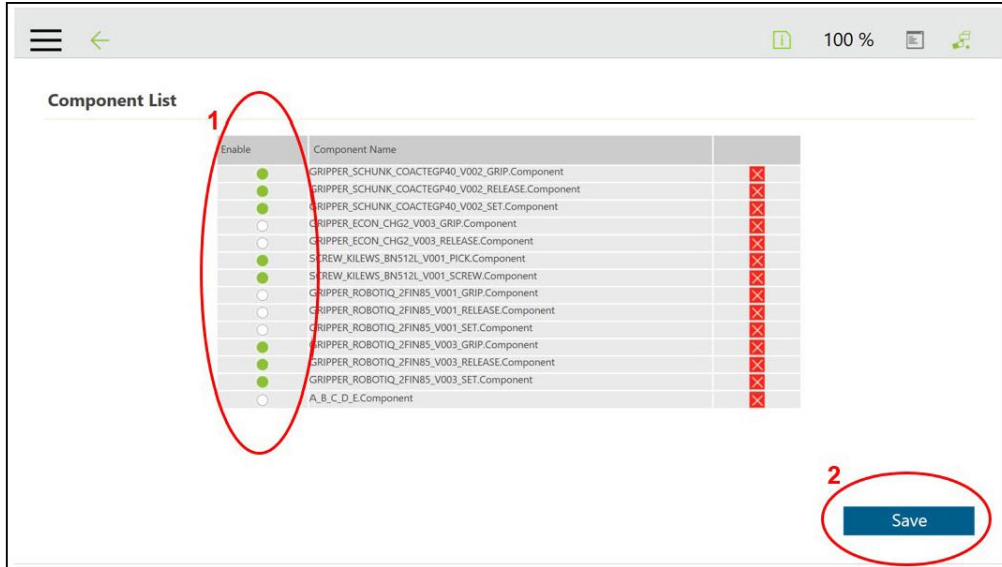


4. Gripper (Component)'in Etkinleştirilmesi

Gripper dosyalarını içe aktardıktan sonra, etkinleştirilmeye hazırdır. Ayarlar > Component'e gidilir.



Component Listesi menüsünden gripperın TM Flow'da etkinleştirilip etkinleştirilmediğini gösterir. Proje Menüsünde değişikliklerin etkili olması için Kaydet düğmesine tıklanması gerekir.



Aktifleştirilen bileşen artık TMflow'un sol panelinde görünecektir. Gripper'ı kullanmak için sürükleyip akışa ekleyebilirsiniz.