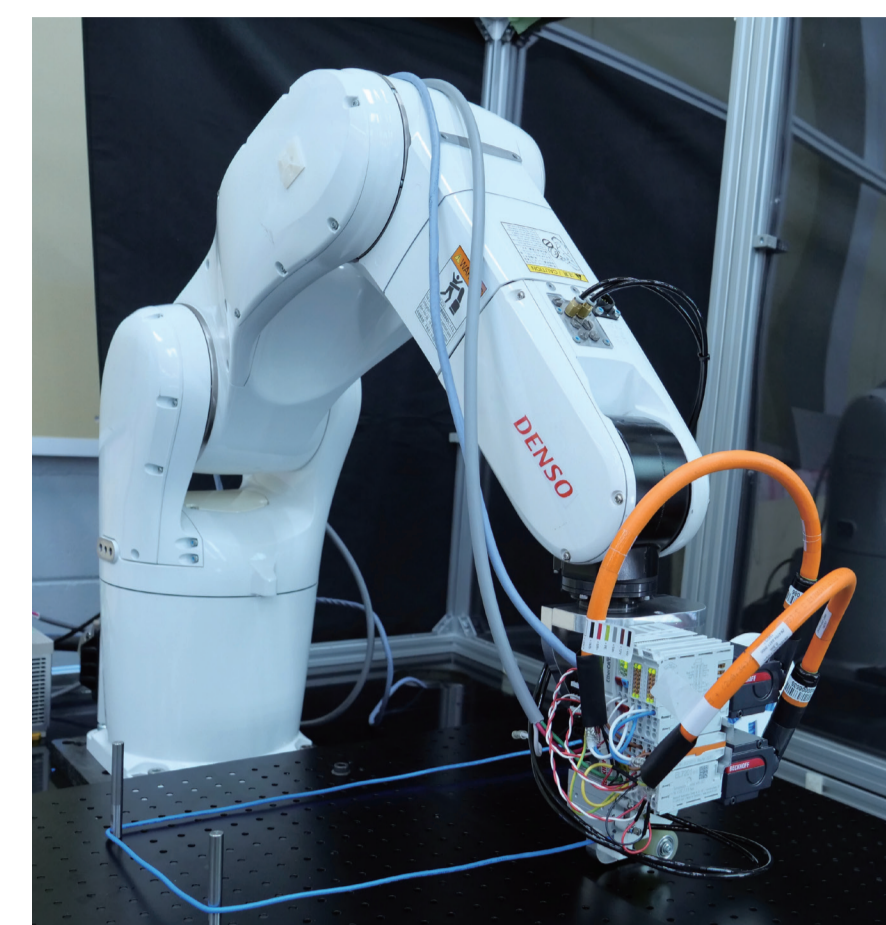


使用电子凸轮实现电缆布线操作自动化

- 通过使用 "TwinCAT3 NC Camming" 电子凸轮功能, 机器人运动和电缆输送可实现实时同步。以往依靠人工完成的电缆布线工作实现了自动化

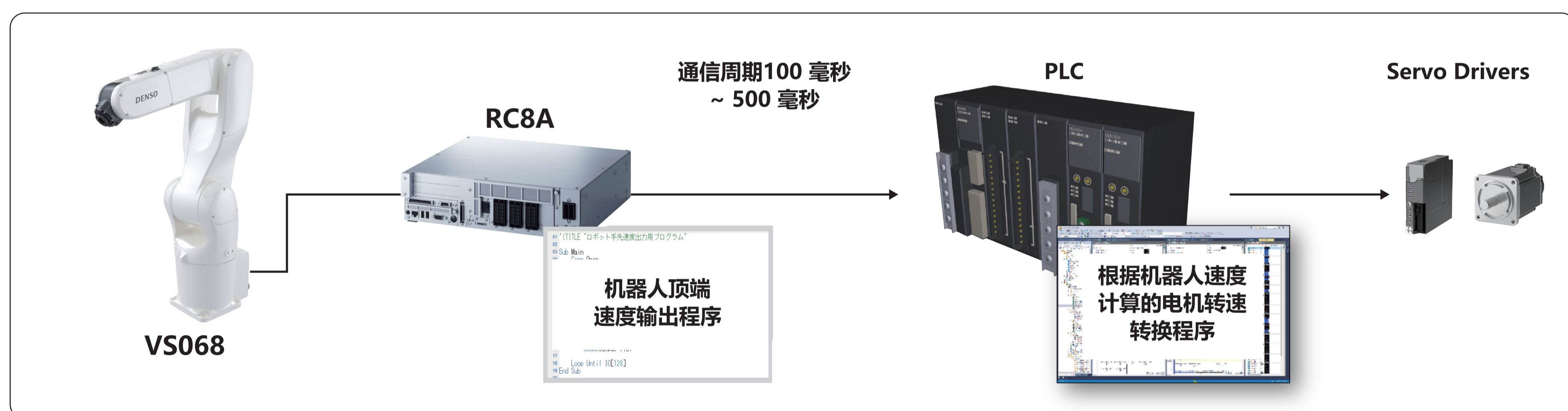


机器人控制是通过电子凸轮来实现的

常规

在通过与机器人通信实现机器人与送料机同步时, 机器人控制器端必须执行输出机器人顶端速度的程序, PLC 端必须执行将机器人速度转换为电机转速的程序, 而且开发环境和语言也不尽相同, 这就造成了大量的工时。此外, 机器人和送料机之间很可能出现通信延迟, 导致送料操作不稳定

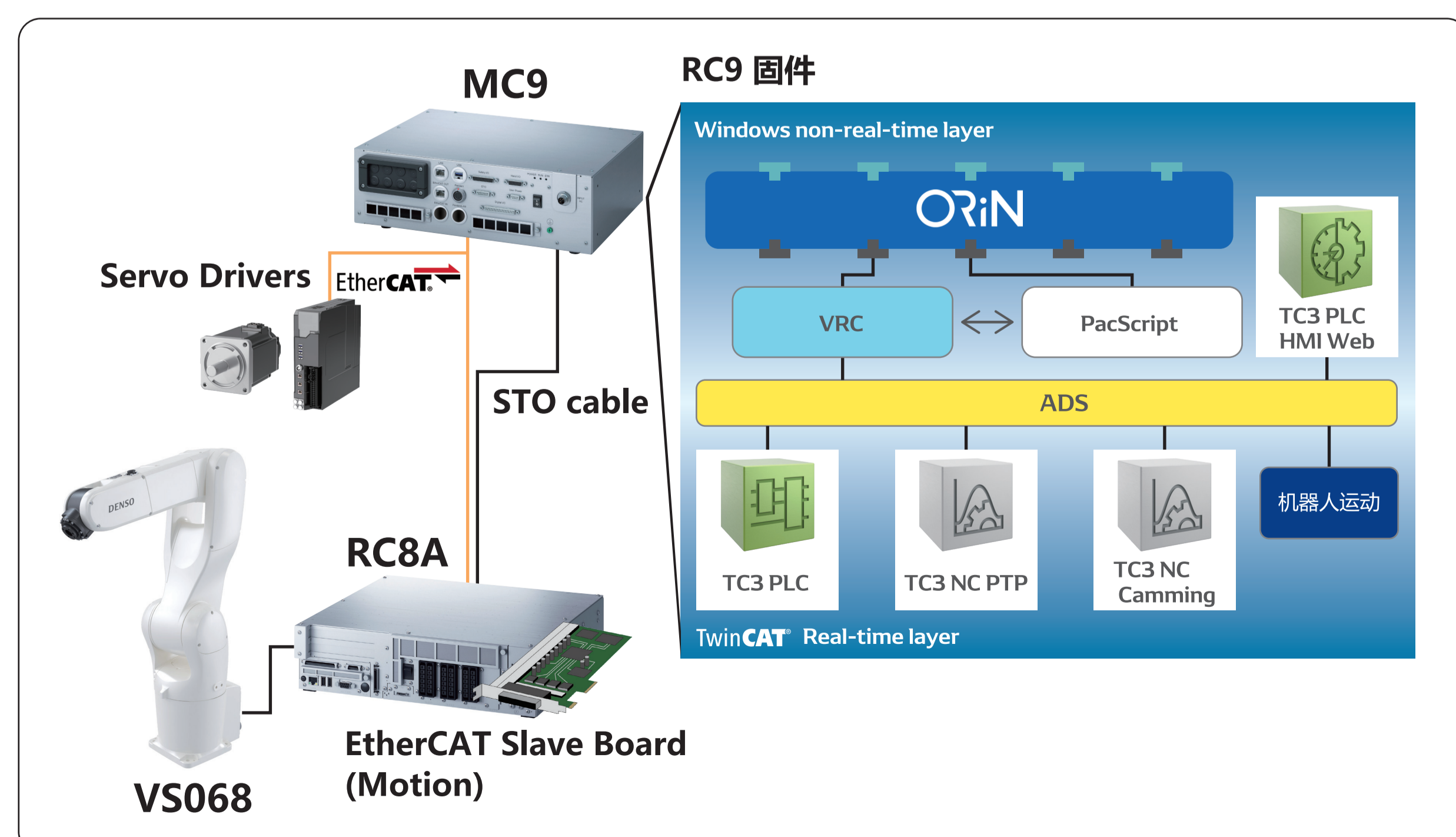
系统配置



使用电子凸轮进行控制

- (1) 机器人运动和电缆进给运动可在一个集成开发环境中实现
- (2) 无缝连接和无通信延迟可实现对机器人和送料机的实时同步控制
- (3) 通过电子凸轮功能实现稳定的电缆馈送

系统配置



使用电子凸轮时的操作图像

