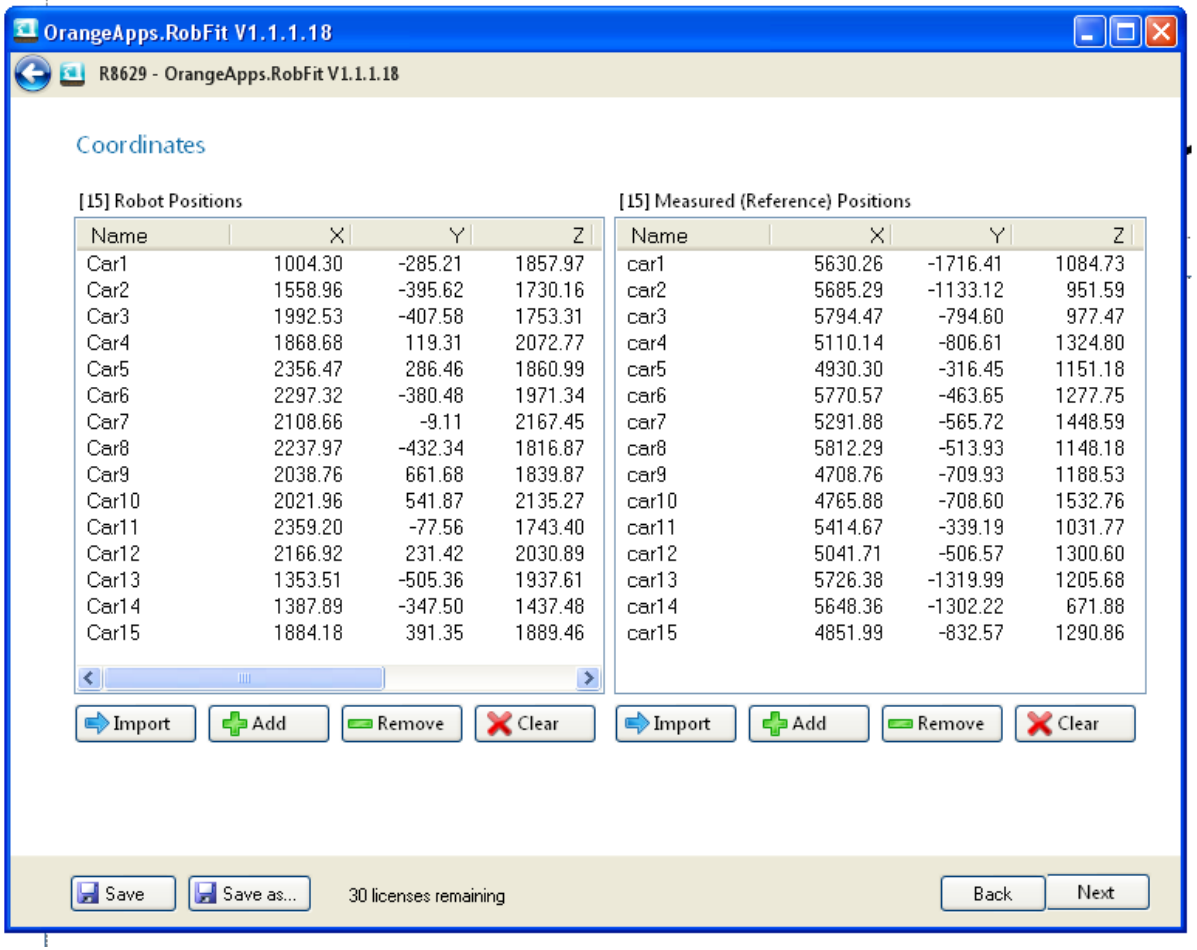
NAALI OY

Teollisuuden mittaukset

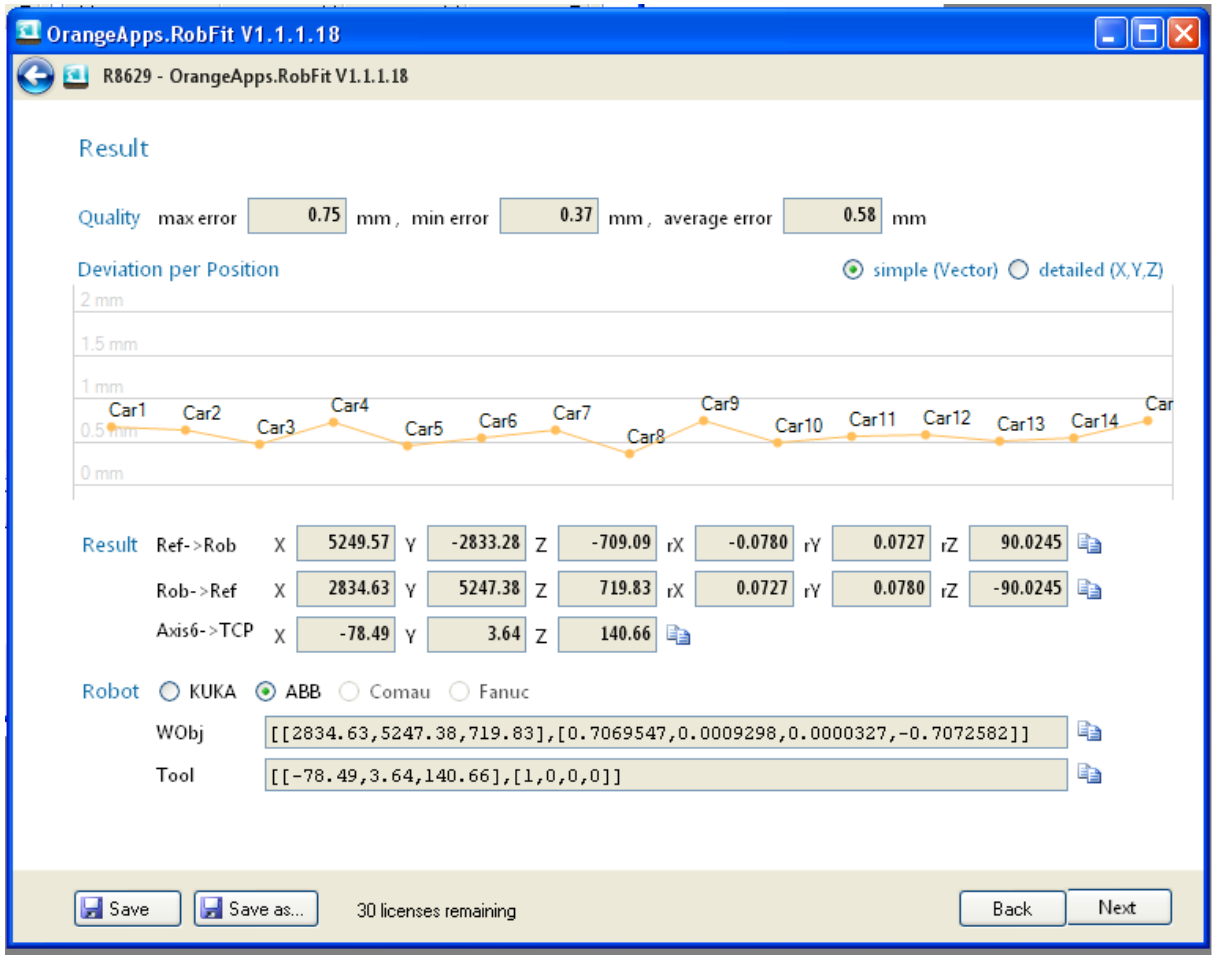
Robottien työkaluvakiot

Workobjektinopetus Rob-fit ohjelmalla.

Ajetaan Robotilla ohjelmallisesti 15 eri pistettä robotin koordinaatistossa ja jokainen piste tallennetaan mittalaitteella. Tämän jälkeen pisteet tuodaan ROB FIT ohjelmaan jossa suoritetaan vertailu pisteiden välillä.



Name	X	Y	Z
Car1	1004.30	-285.21	1857.97
Car2	1558.96	-395.62	1730.16
Car3	1992.53	-407.58	1753.31
Car4	1868.68	119.31	2072.77
Car5	2356.47	286.46	1860.99
Car6	2297.32	-380.48	1971.34
Car7	2108.66	-9.11	2167.45
Car8	2237.97	-432.34	1816.87
Car9	2038.76	661.68	1839.87
Car10	2021.96	541.87	2135.27
Car11	2359.20	-77.56	1743.40
Car12	2166.92	231.42	2030.89
Car13	1353.51	-505.36	1937.61
Car14	1387.89	-347.50	1437.48
Car15	1884.18	391.35	1889.46

Name	X	Y	Z
car1	5630.26	-1716.41	1084.73
car2	5685.29	-1133.12	951.59
car3	5794.47	-794.60	977.47
car4	5110.14	-806.61	1324.80
car5	4930.30	-316.45	1151.18
car6	5770.57	-463.65	1277.75
car7	5291.88	-565.72	1448.59
car8	5812.29	-513.93	1148.18
car9	4708.76	-709.93	1188.53
car10	4765.88	-708.60	1532.76
car11	5414.67	-339.19	1031.77
car12	5041.71	-506.57	1300.60
car13	5726.38	-1319.99	1205.68
car14	5648.36	-1302.22	671.88
car15	4851.99	-832.57	1290.86

Tämän jälkeen suoritetaan laskenta josta tuloksena saadaan jigi ja robotin käyttämä työkalu robotin koordinaatistossa. Ohjelma tekee robotille valmiin ohjelman sekä mittapöytäkirjaa varten raportin.