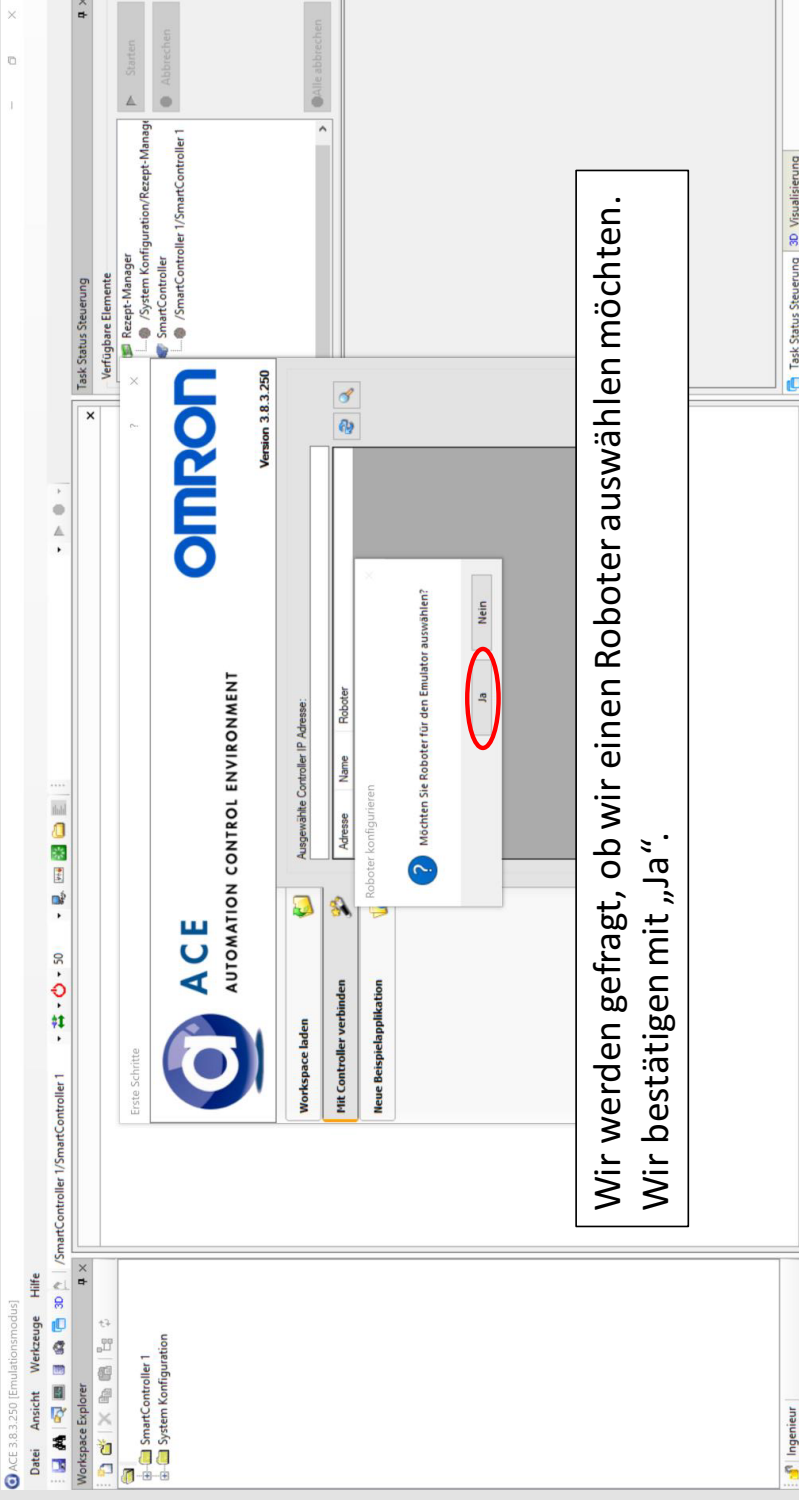


Roboter Steuerung über das Jog-Control

The screenshot shows the ACE 3.8.3.250 software interface. The main window displays the OMRON logo and the text 'Liste der physischen Controller und Roboter, die verbunden sind'. Below this, there is a table with columns for 'Adresse' and 'Name'. The 'Name' column contains the value 'Roboter'. A red arrow points to the 'Mit Controller verbinden' button in the left sidebar, labeled '1. Schritt'. Another red arrow points to the 'In Emulationsmodus öffnen' checkbox, which is checked and circled in red, labeled '2. Schritt'. A third red arrow points to the 'OK' button, labeled '3. Schritt'. A text box on the right side of the interface contains the instruction: 'Um sich mit einem physischen Roboter verbinden zu können, entfernen wir den Haken und wählen den Controller aus.'

Roboter Steuerung über das Jog-Control



ACE 3.8.3.250 [Emulationsmodus]

Workspace Explorer

SmartController 1
System Konfiguration

ACE
AUTOMATION CONTROL ENVIRONMENT

OMRON
Version 3.8.3.250

Erste Schritte

Workspace laden

HT Controller verbinden

Neue Beispielapplikation

Ausgewählte Controller: IP Adresse:

Adresse	Name	Roboter

Roboter konfigurieren

Möchten Sie Roboter für den Emulator auswählen?

Ja

Nein

Task-Status Steuerung

Verfügbare Elemente

Rezept-Manager

System Konfiguration/Rezept-Manager

SmartController

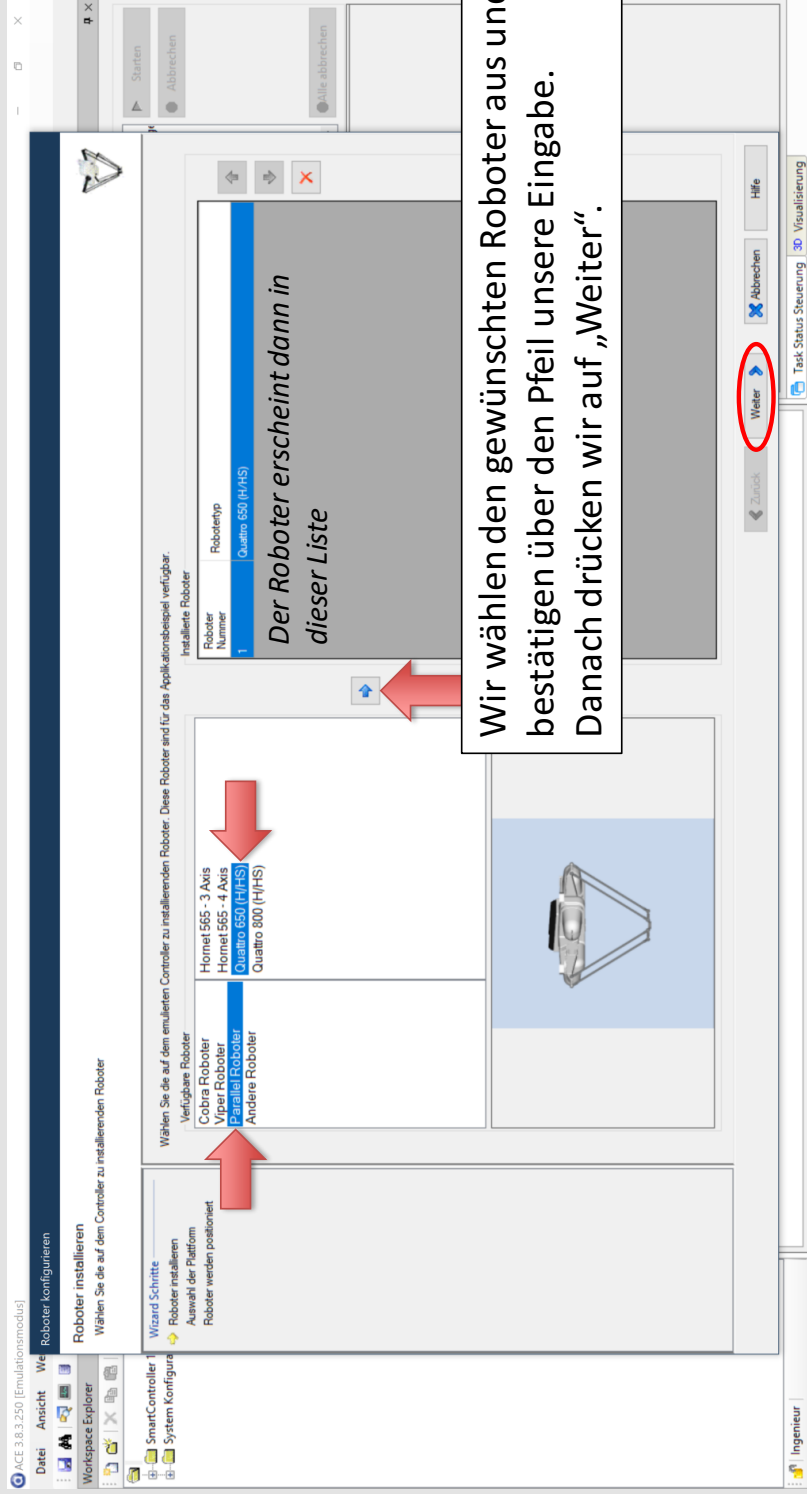
SmartController 1 / SmartController 1

Task-Status Steuerung

Visualisierung

Wir werden gefragt, ob wir einen Roboter auswählen möchten.
Wir bestätigen mit „Ja“.

Roboter Steuerung über das Jog-Control



ACE 3.8.3.250 [Emulationsmodus]

Roboter konfigurieren

Roboter installieren
Wählen Sie die auf dem Controller zu installierenden Roboter

Wizard Schritte
Roboter installieren
Auswahl der Plattform
Roboter werden positioniert

Verfügbares Roboter
Cobra Roboter
Viper Roboter
Parallel Roboter
Andere Roboter

Installierte Roboter

Roboter Nummer	Robotertyp
1	Quattro 650 (HHS)

Der Roboter erscheint dann in dieser Liste

Zurück Weiter Abbrechen Hilfe

Task Status Steuerung Visualisierung

Ingenieur

Wir wählen den gewünschten Roboter aus und bestätigen über den Pfeil unsere Eingabe. Danach drücken wir auf „Weiter“.