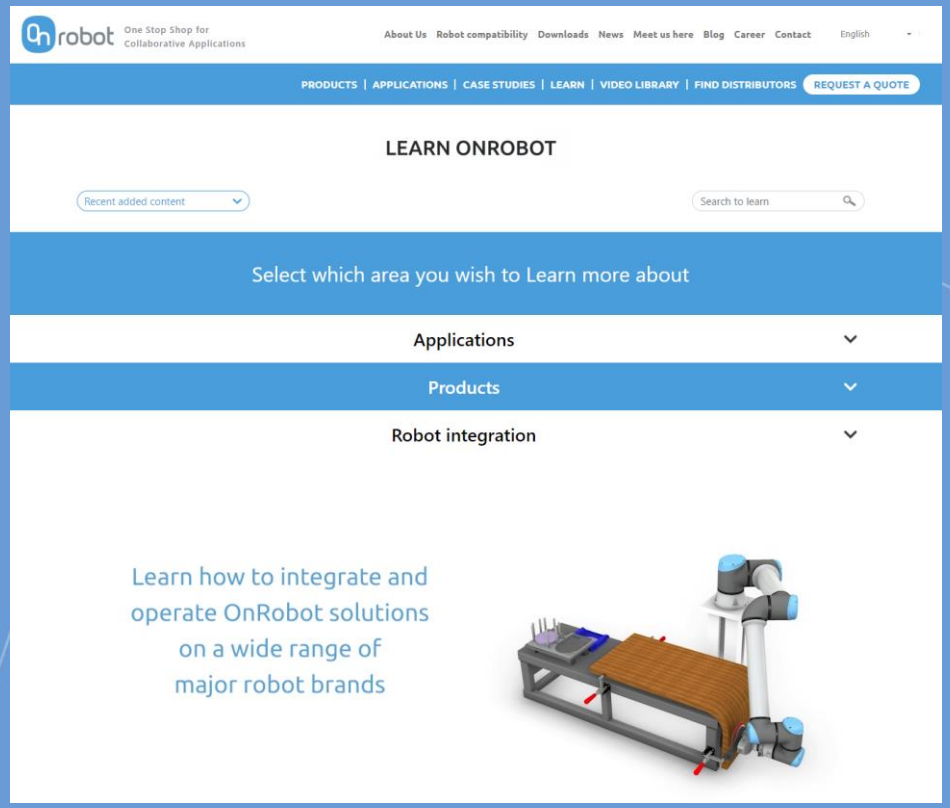
2FGP20

Schulung

Wiederholung des Gelernten

Kaufen -> Erhalten -> Installieren -> Programmieren



Wiederholen des Gelernten

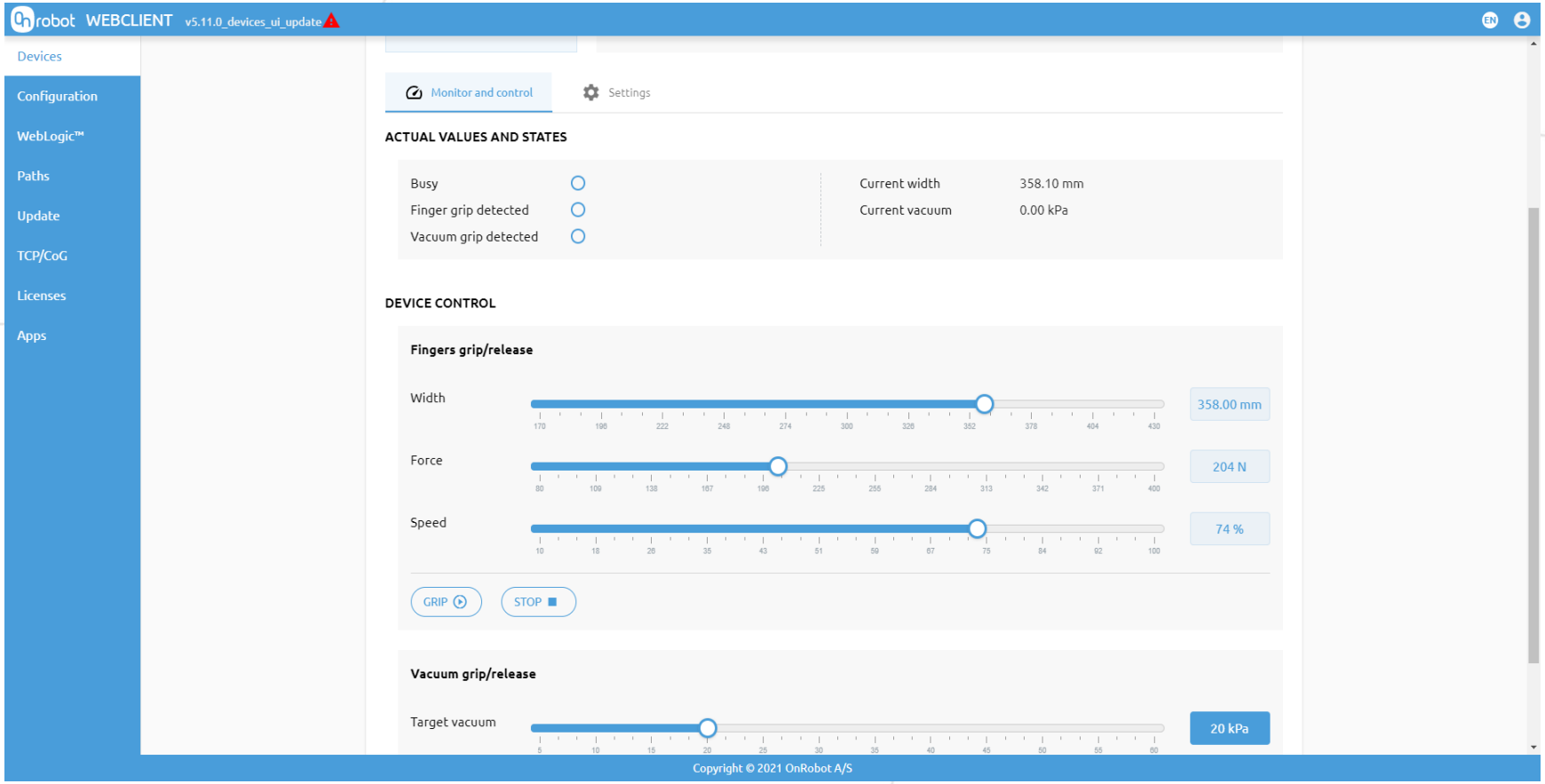
Inhalt

- 2FGP20 - Erste Schritte
- 2FGP20 - Mechanische und elektrische Einrichtung
- 2FGP20 - Funktionen

Funktionen des 2FGP20

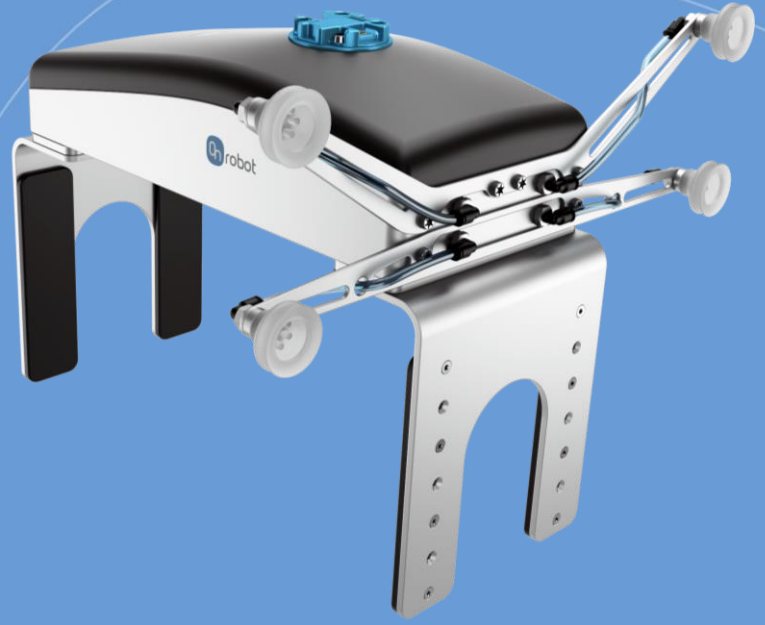
Live-Demonstration

Vorstellung der Funktionen



Schulungsübungen

2FGP20



Schulungsplan

2FGP20

1. **AUFGABE 1 – Einstellung der Finger**
2. **AUFGABE 2 – Greifen und Lösen der Finger über den Web Client**
3. **AUFGABE 3 – Bedienung des Vakuums über den Web Client**

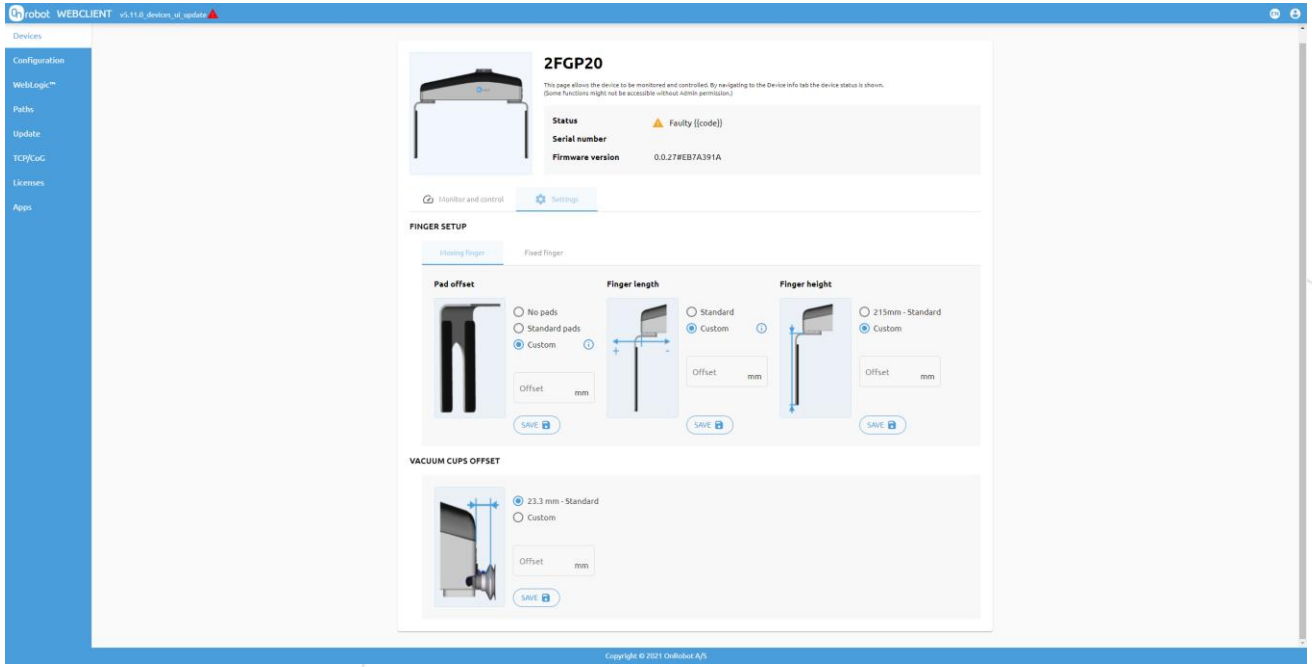
AUFGABE 1

Einstellung der Finger

Beschreibung:

Stellen Sie die korrekten Fingerspitzenpositionen ein:

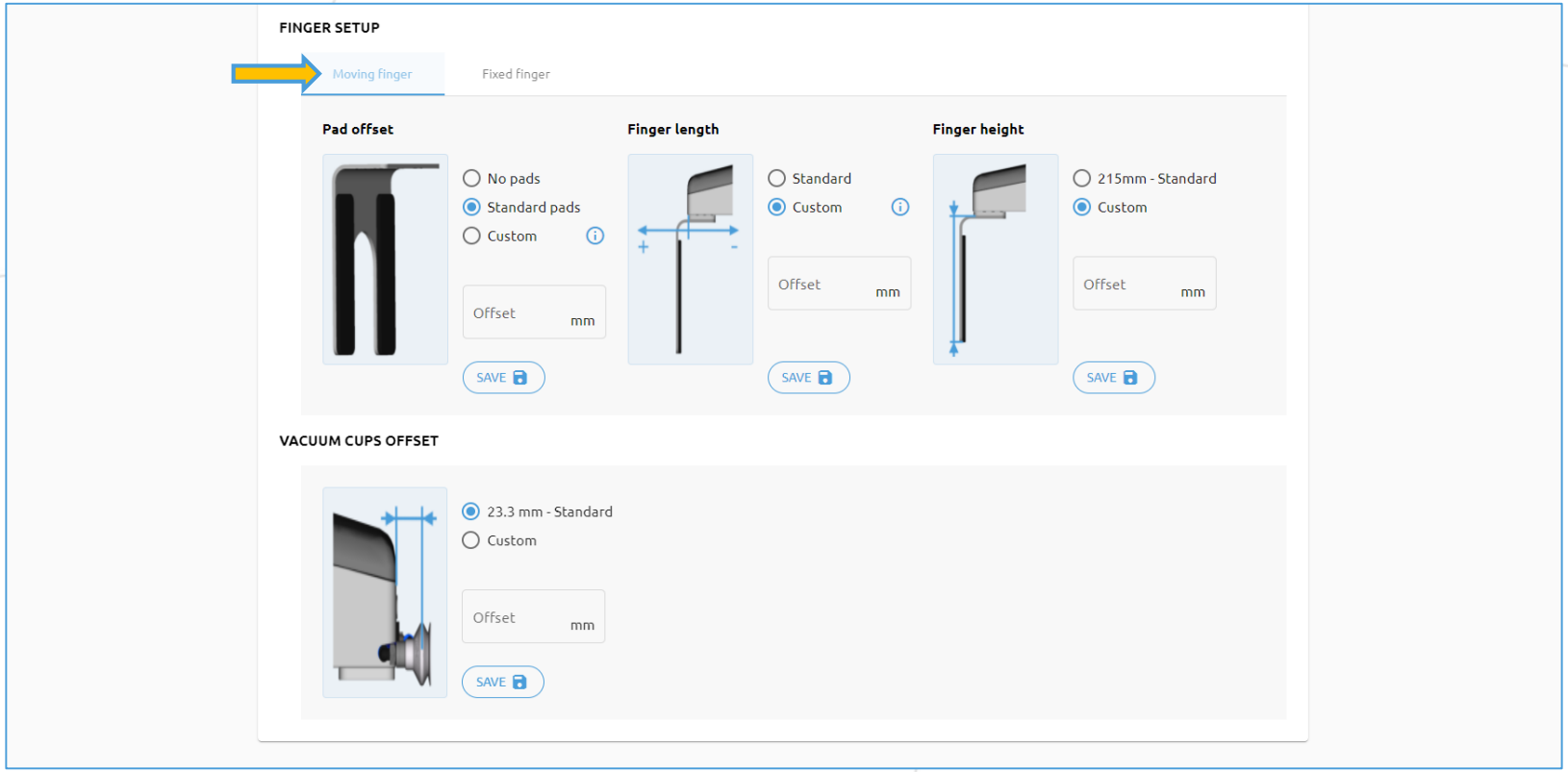
1. **Öffnen Sie den Web Client.**
2. **Klicken Sie auf „Geräte“ und dann auf „Einstellungen“.**



AUFGABE 1

Lösung – Schritt 1

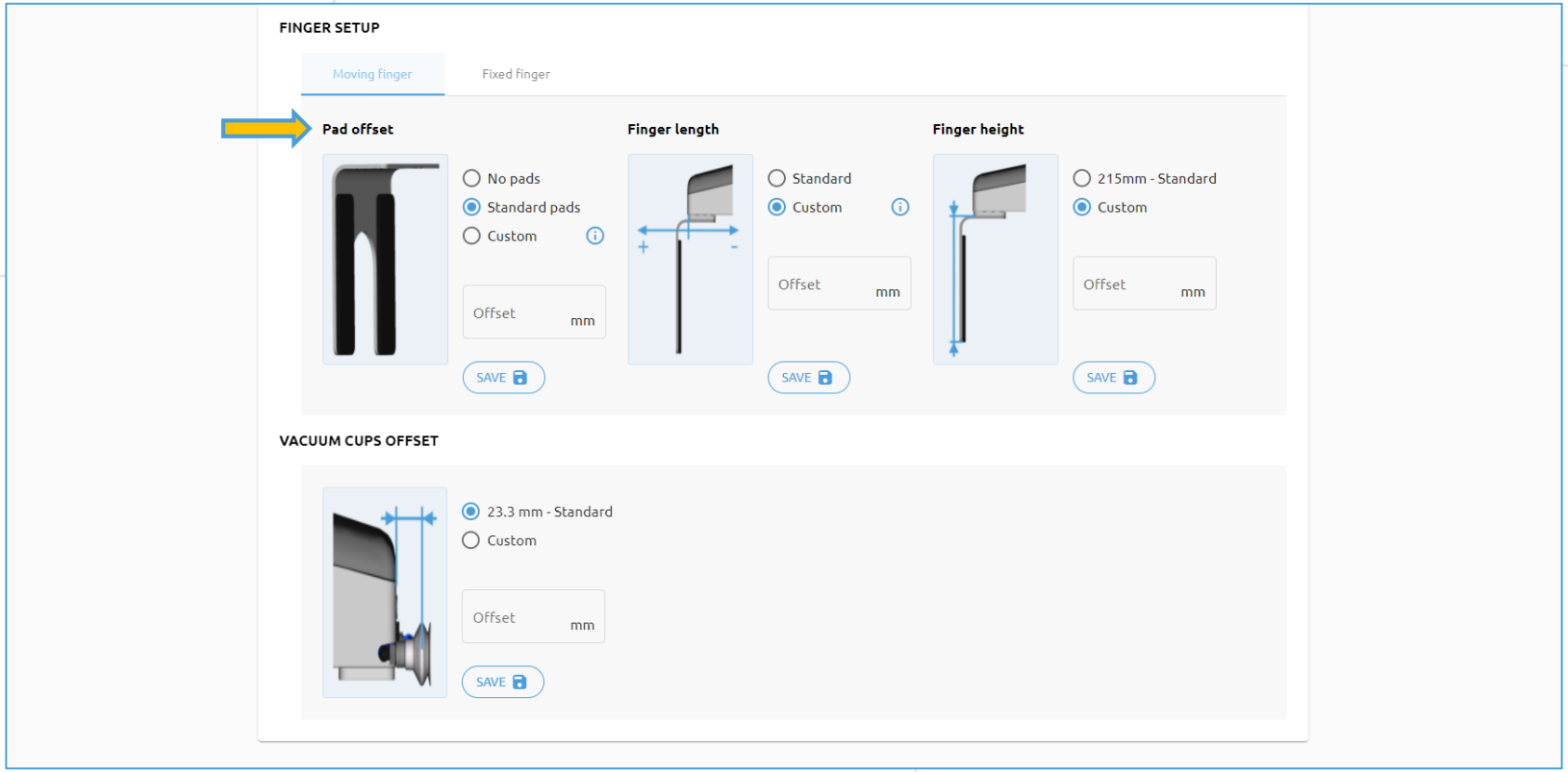
Navigieren Sie zu Fingereinstellung und drücken Sie „Finger bewegen“.



AUFGABE 1

Lösung – Schritt 2

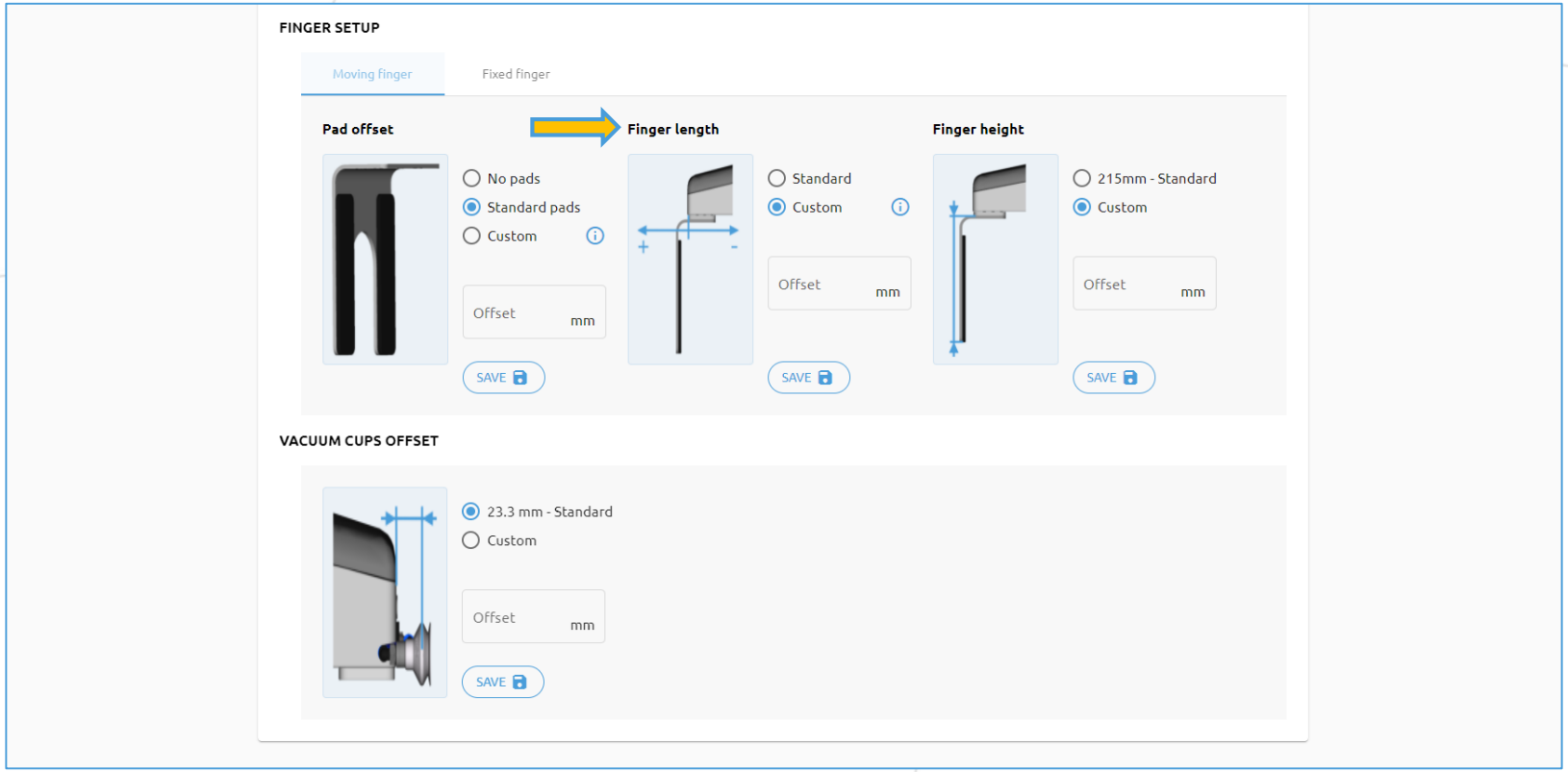
Wählen Sie den Pad-Versatz, in diesem Fall Standard-Pads.



AUFGABE 1

Lösung – Schritt 3

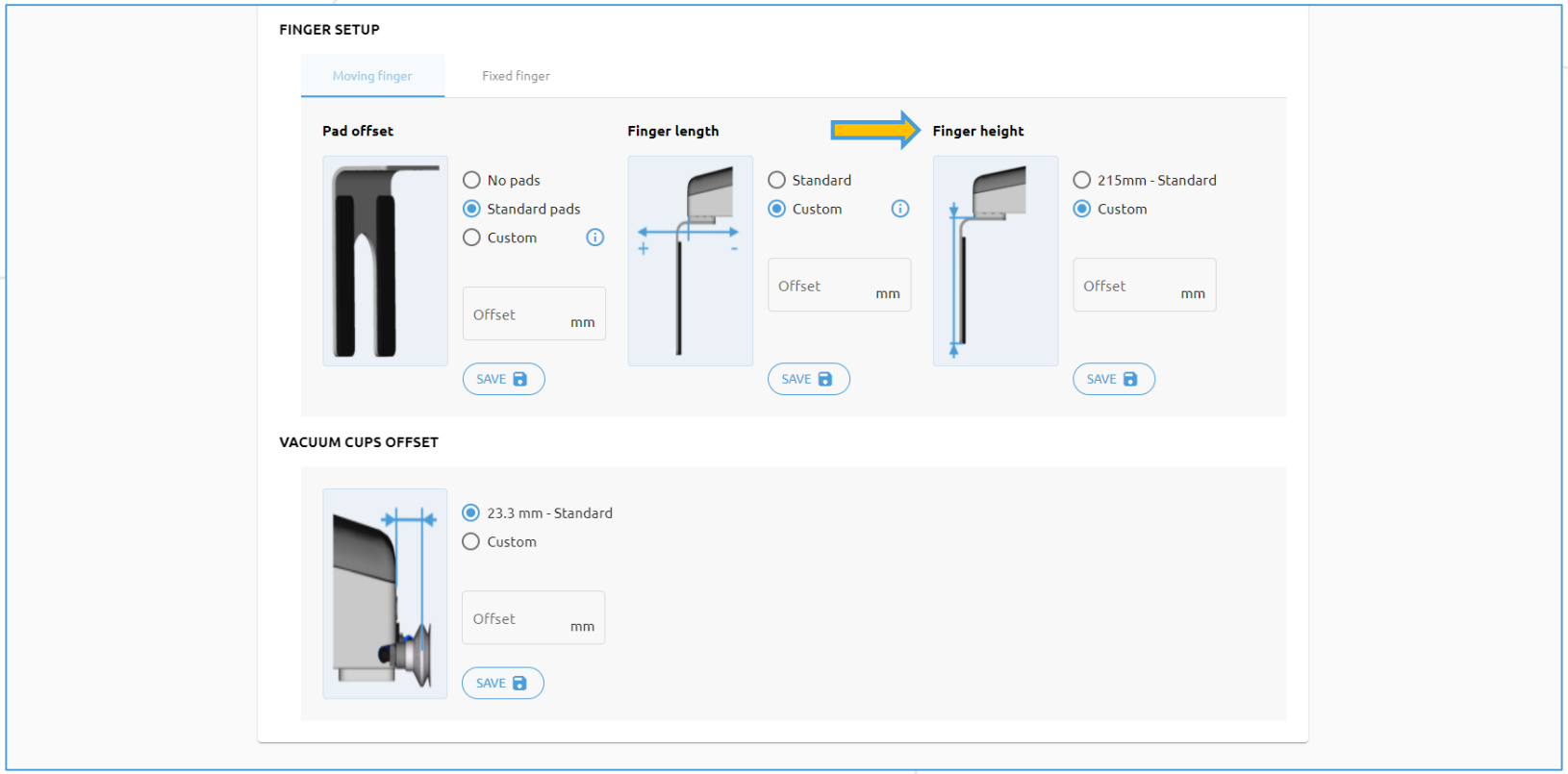
Wählen Sie die Fingerlänge, in diesem Fall Standard-Pads.



AUFGABE 1

Lösung – Schritt 4

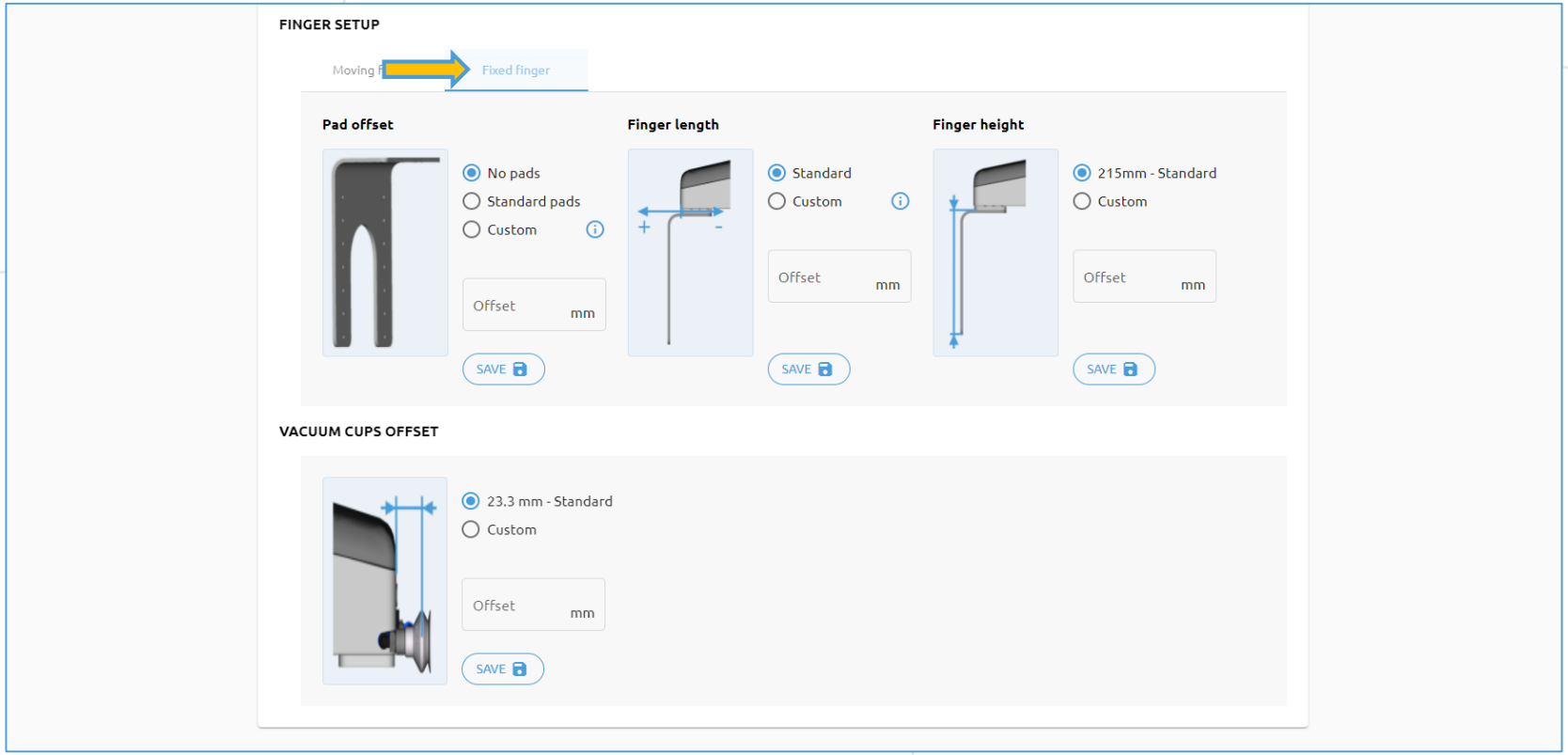
Wählen Sie die Fingerhöhe, in diesem Fall Standard-Pads.



AUFGABE 1

Lösung – Schritt 5

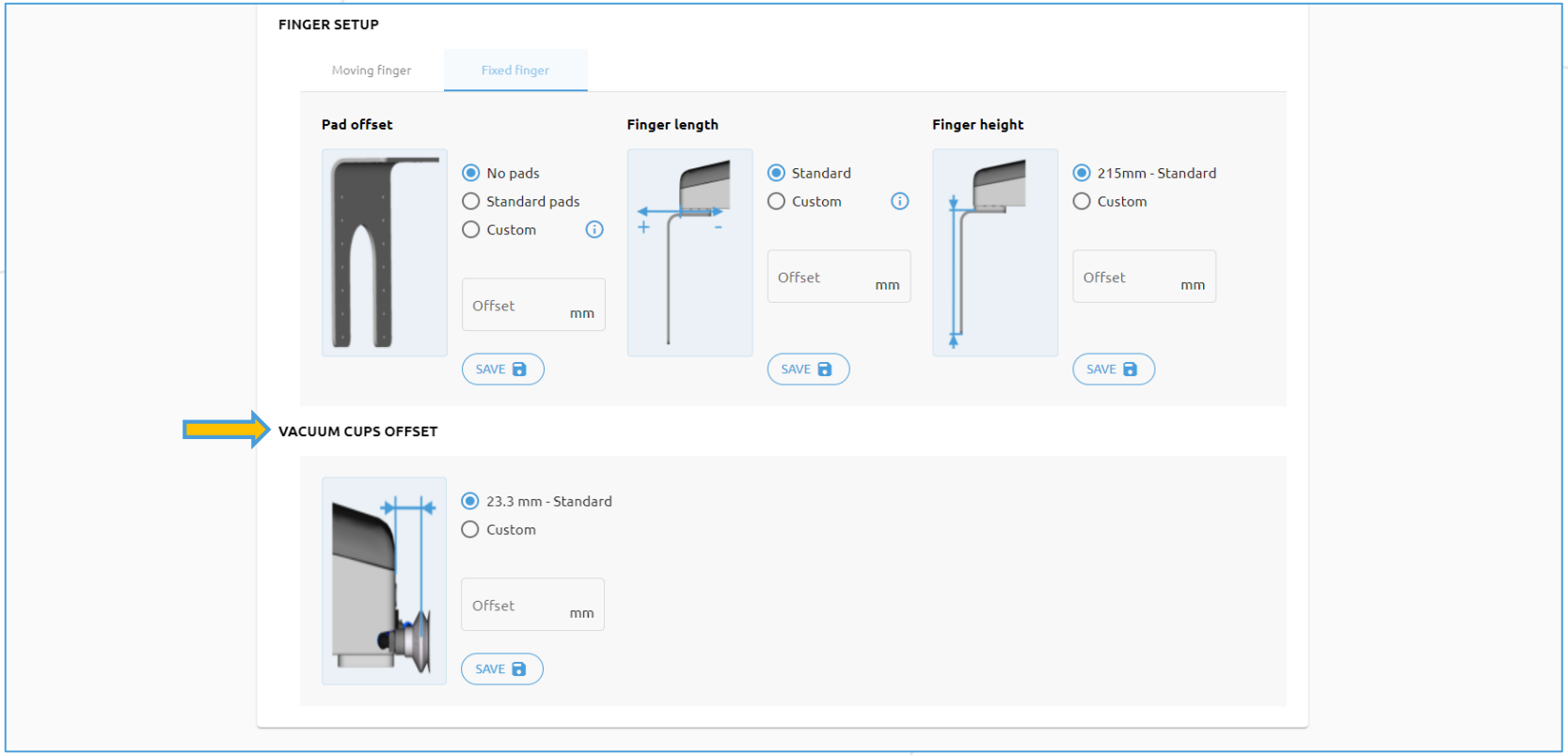
Wählen Sie den feststehenden Finger entsprechend den vorhergehenden Schritten aus.



AUFGABE 1

Lösung – Schritt 6

Wählen Sie die Standard-Saugnäpfe mit 23,3 mm.



Schulungsplan

2FGP20

1. **AUFGABE 1 – Einstellung der Finger**
2. **AUFGABE 2 – Greifen und Lösen der Finger über den Web Client**
3. **AUFGABE 3 – Bedienung des Vakuums über den Web Client**

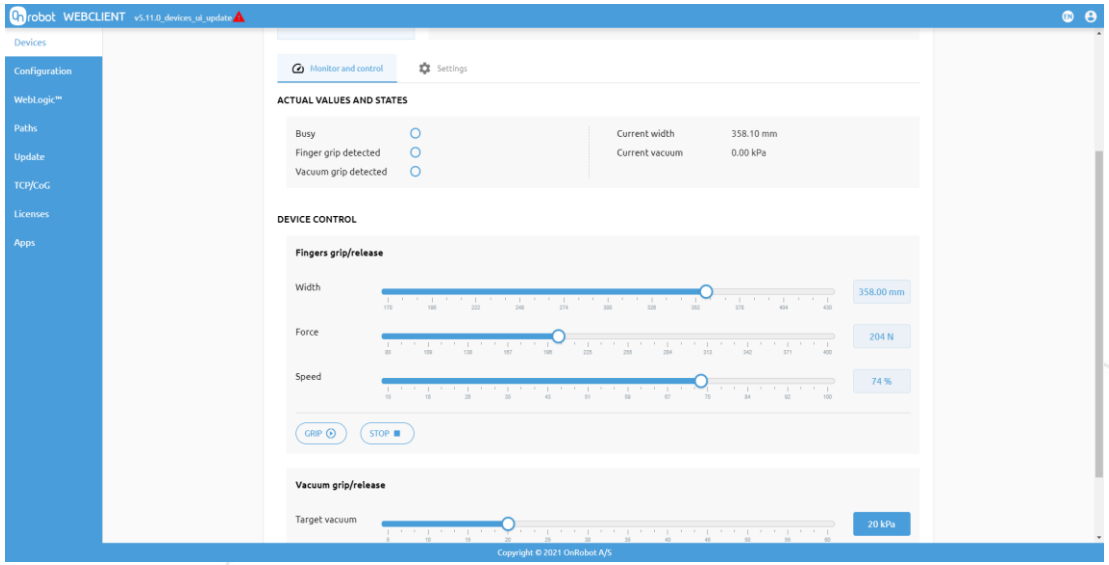
AUFGABE 2

Greifen und Lösen der Finger

Beschreibung:

Greifen Sie ein benutzerdefiniertes Teil mit den Fingern und lassen Sie es wieder los:

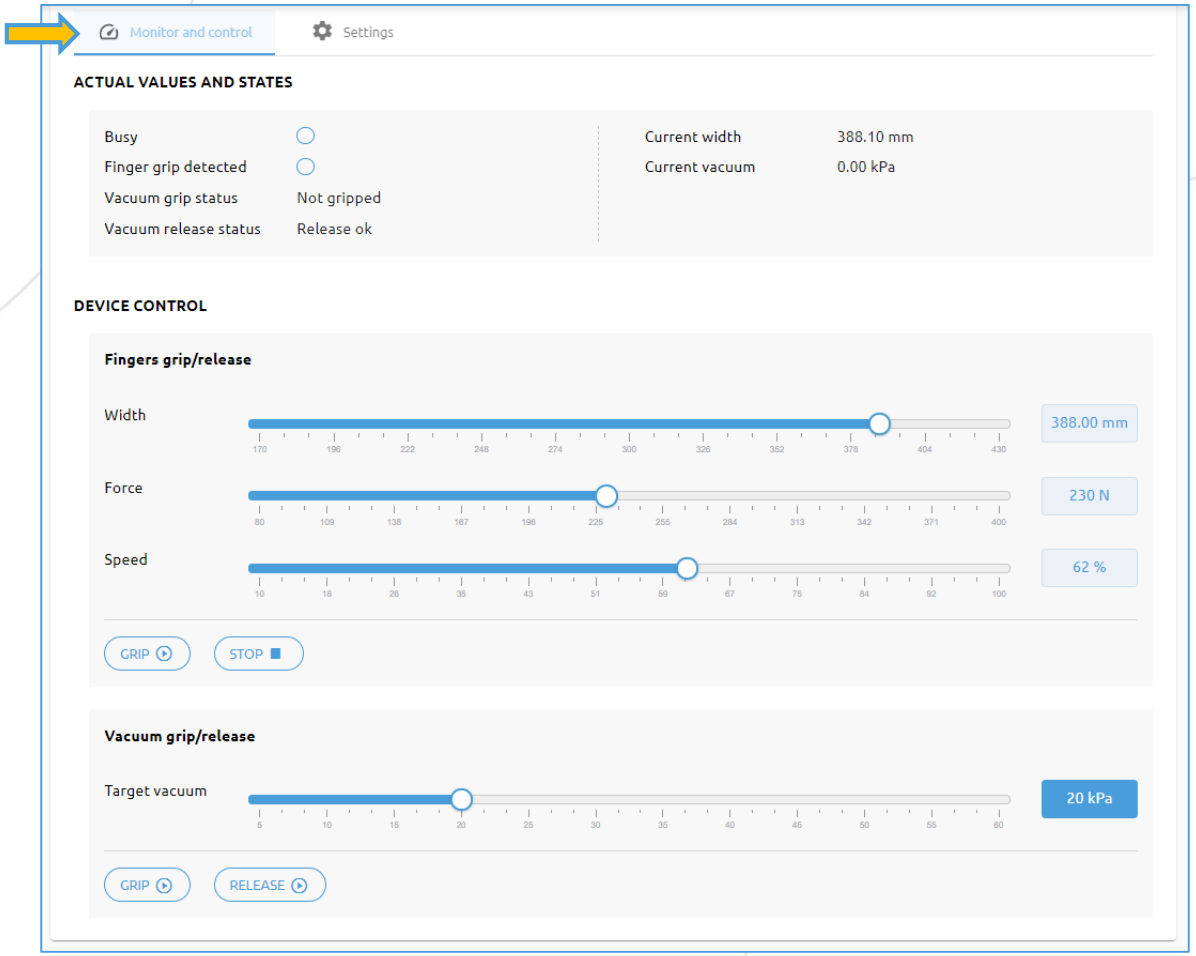
1. **Messen Sie die Breite Ihres Teils.**
2. **Stellen Sie die exakte Breite ein und versuchen Sie, das Teil zu greifen.**
3. **Verringern Sie die Breite um 10 mm und greifen Sie das Teil erneut.**
4. **Beobachten Sie die Ergebnisse.**



AUFGABE 2

Lösung – Schritt 1

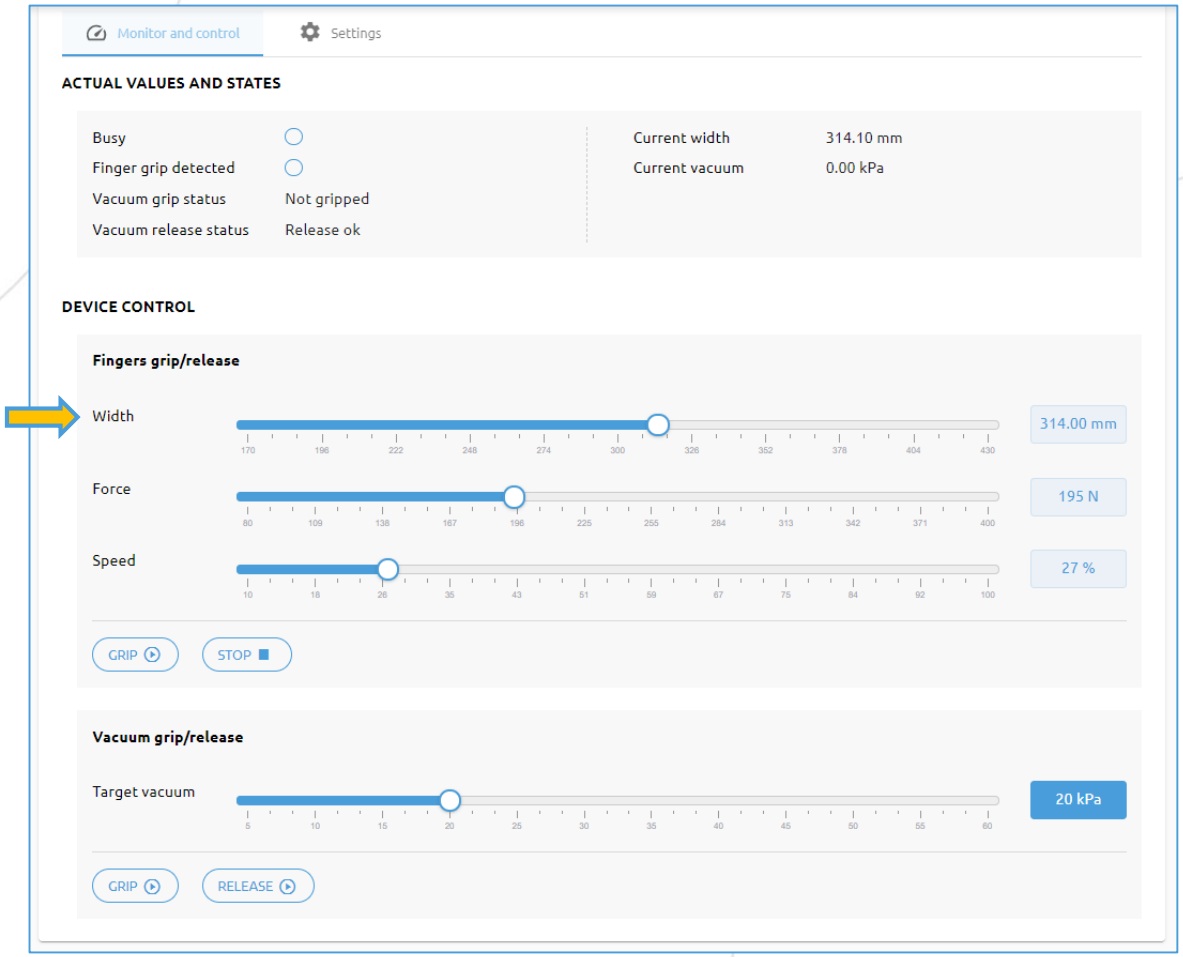
Öffnen Sie Ihren Web Client und klicken Sie auf die Registerkarte „Überwachen und Steuern“.



AUFGABE 2

Lösung – Schritt 2

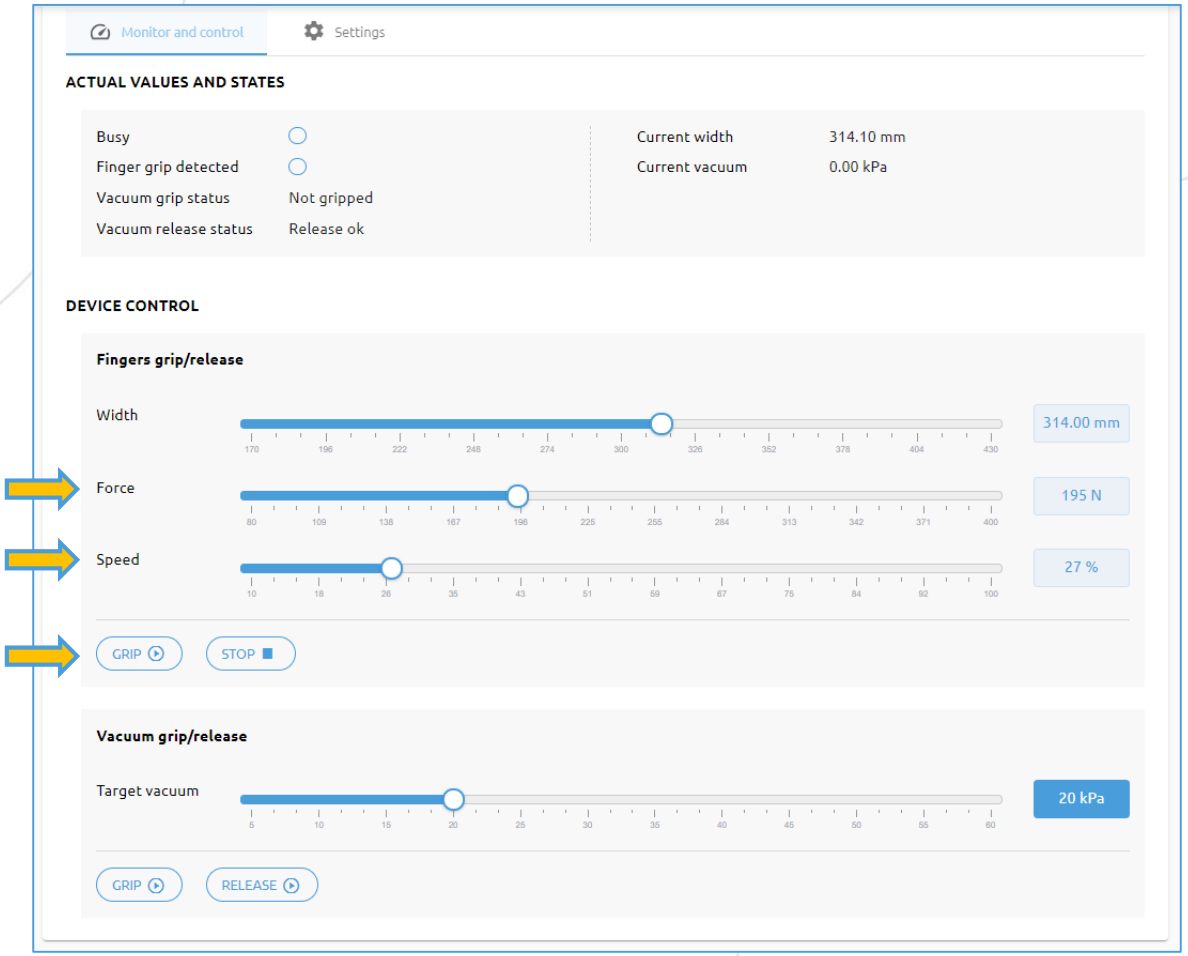
Messen Sie die Teilebreite und stellen Sie sie ein (in diesem Fall 314 mm).



AUFGABE 2

Lösung – Schritt 3

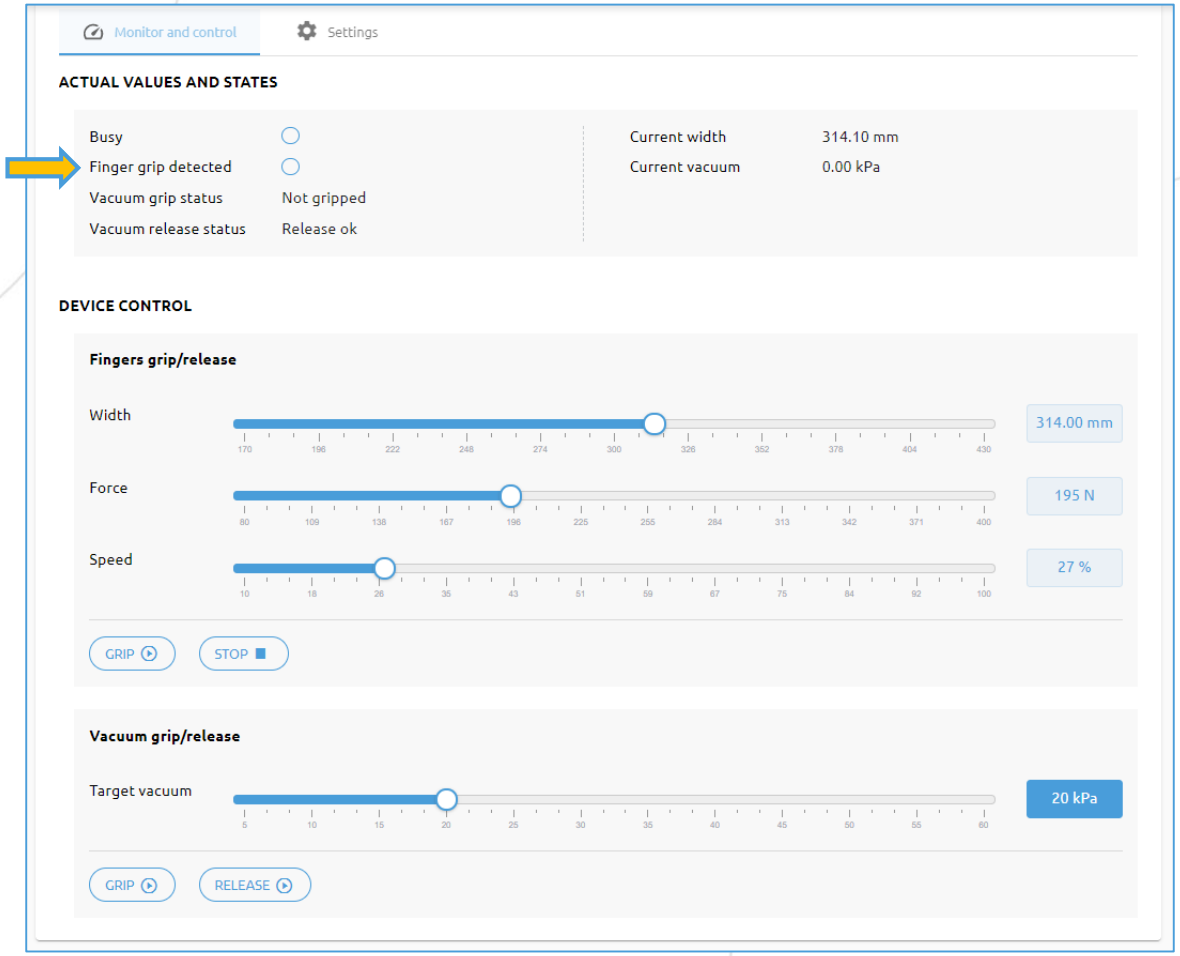
Stellen Sie die Geschwindigkeit auf 27 % und die Kraft auf 195 N ein und drücken Sie „Greifen“.



AUFGABE 2

Lösung – Schritt 4

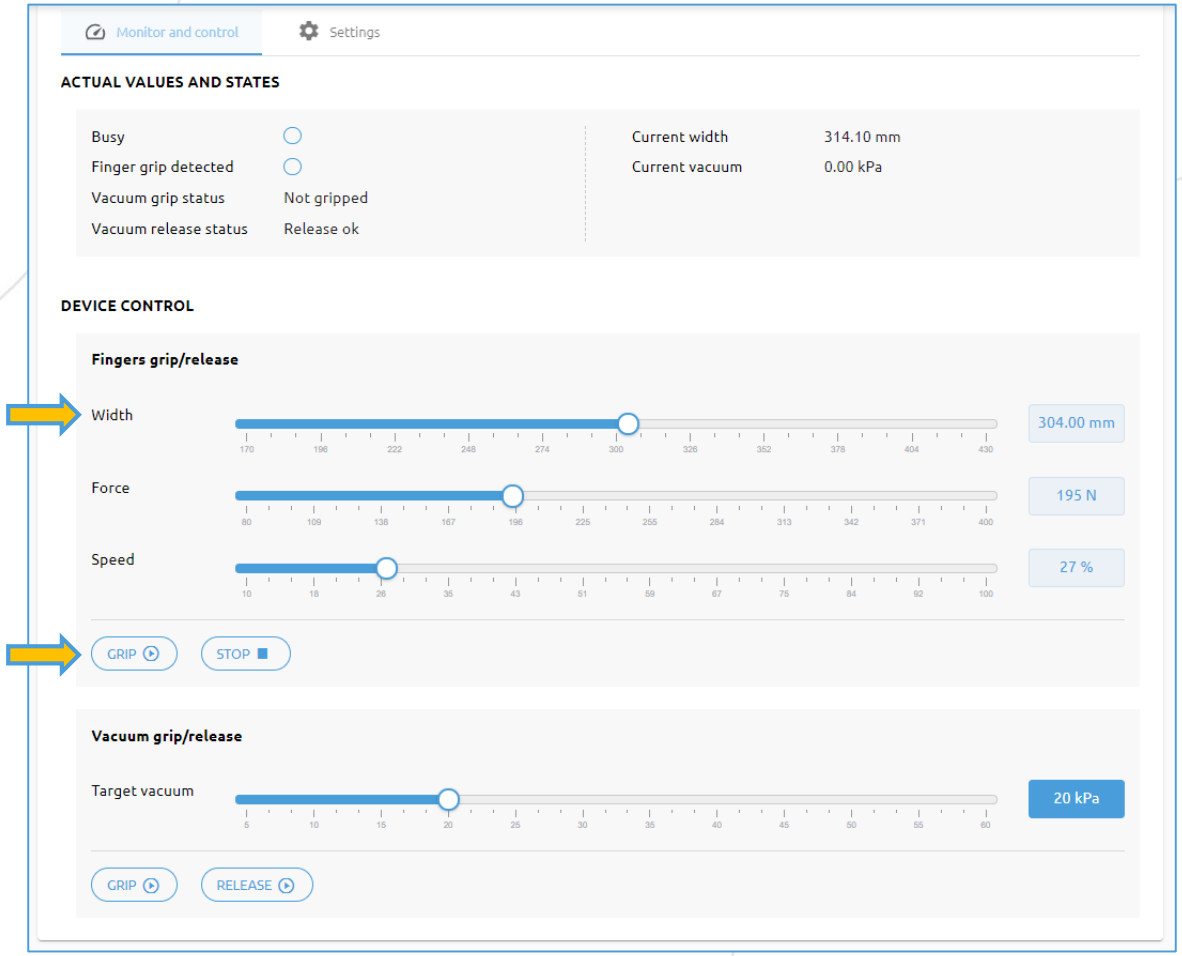
Es wird kein Fingergriff erkannt -> Kein Griff



AUFGABE 2

Lösung – Schritt 5

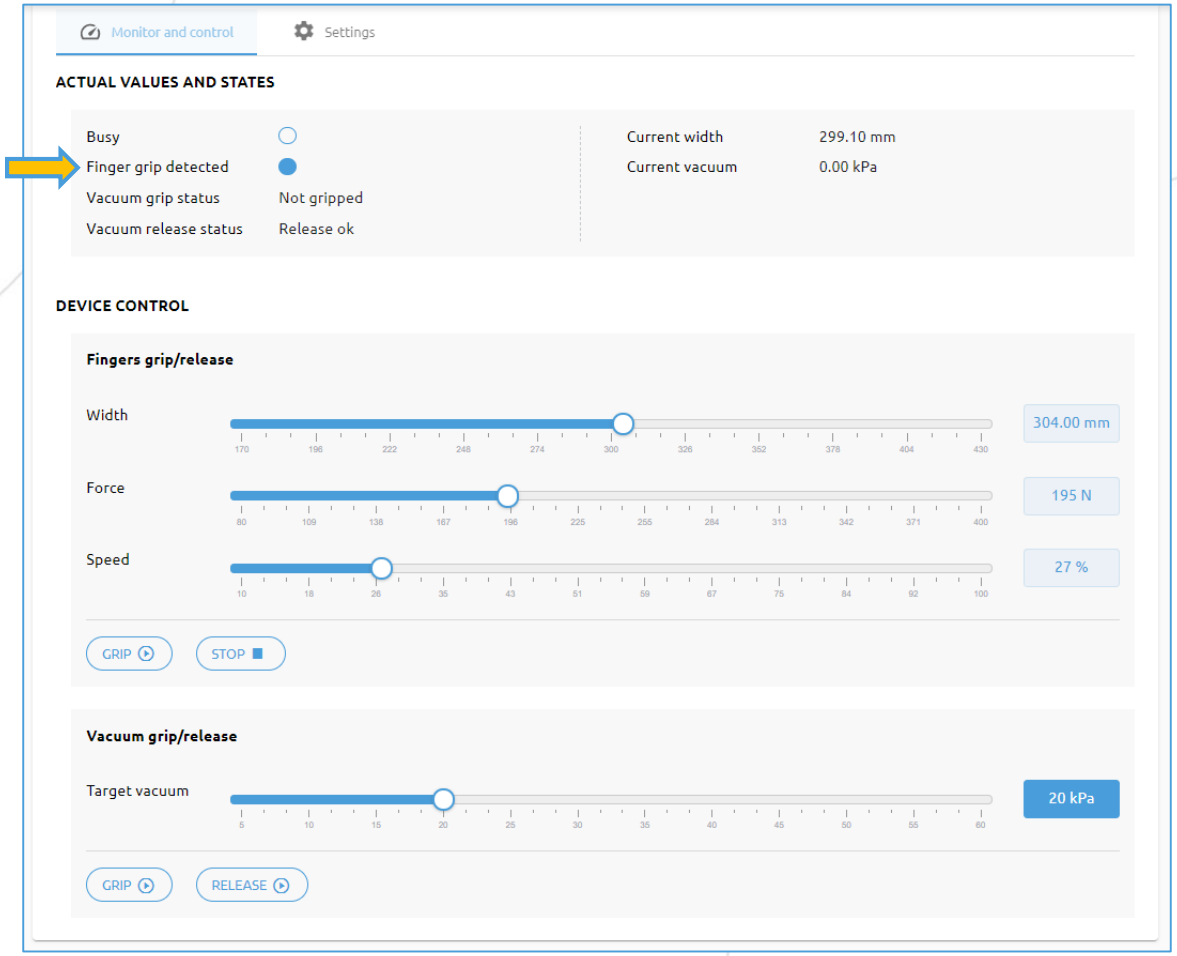
Verringern Sie die Breite um 10 mm und drücken Sie „Greifen“.



AUFGABE 2

Lösung – Schritt 6

Die Kennzeichnung „Fingergriff erkannt“ wird aktiviert.



Schulungsplan

2FGP20

1. **AUFGABE 1 – Einstellung der Finger**
2. **AUFGABE 2 – Greifen und Lösen der Finger über den Web Client**
3. **AUFGABE 3 – Bedienung des Vakuums über den Web Client**

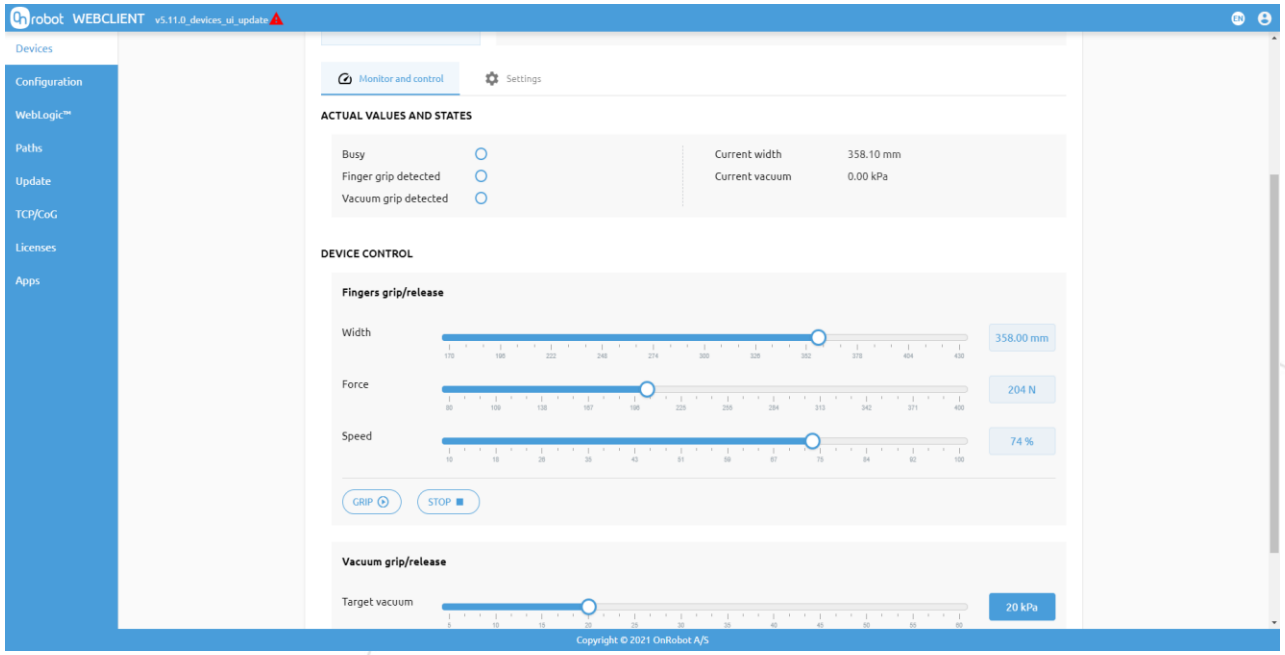
AUFGABE 3

Bedienung des Vakuums

Beschreibung:

Bedienen Sie das Vakuum am 2FGP20:

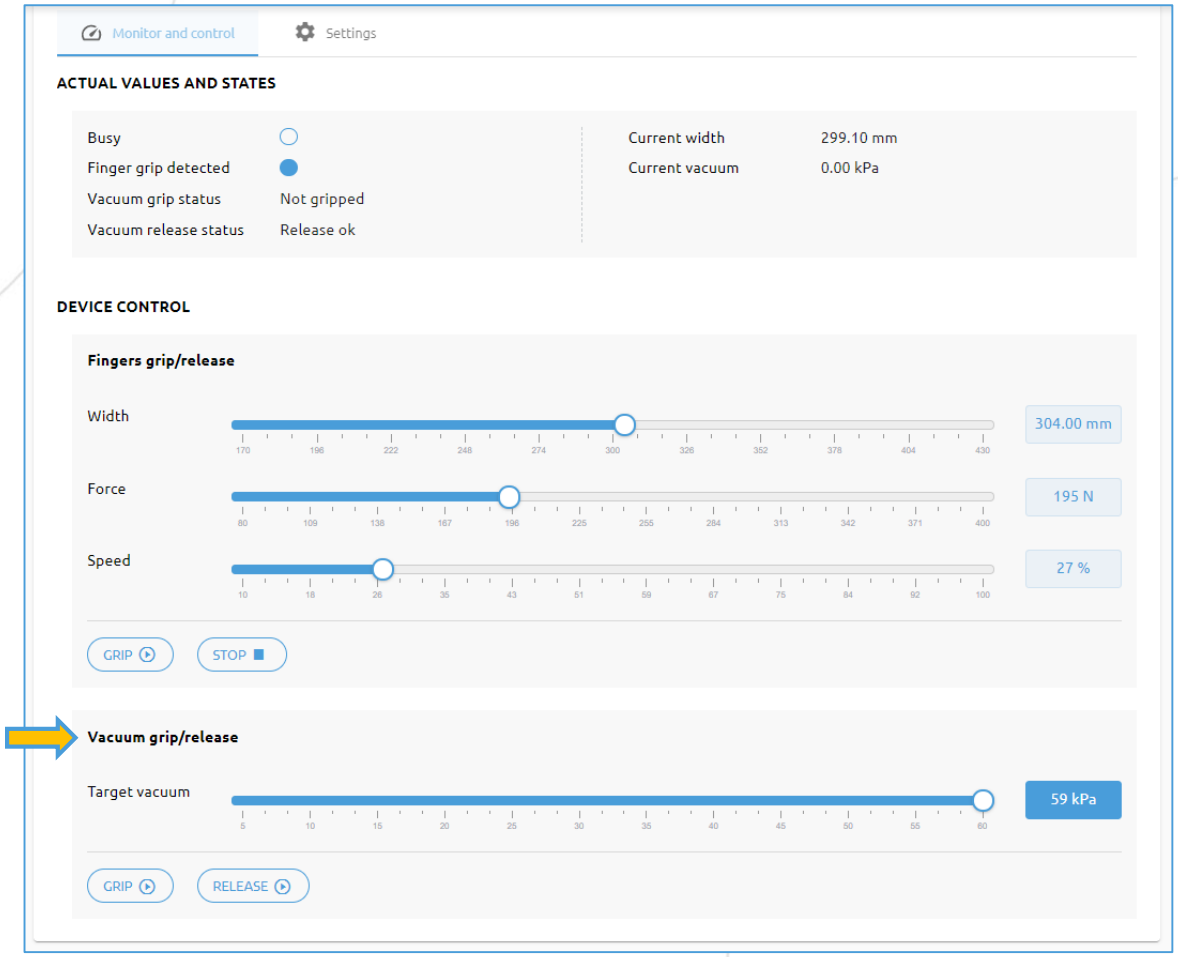
1. **Stellen Sie das maximale Vakuum ein.**
2. **Messen Sie die Vakuumstufe.**
3. **Stellen Sie das Vakuum entsprechend der vorher gemessenen Stufe ein.**



AUFGABE 3

Lösung – Schritt 1

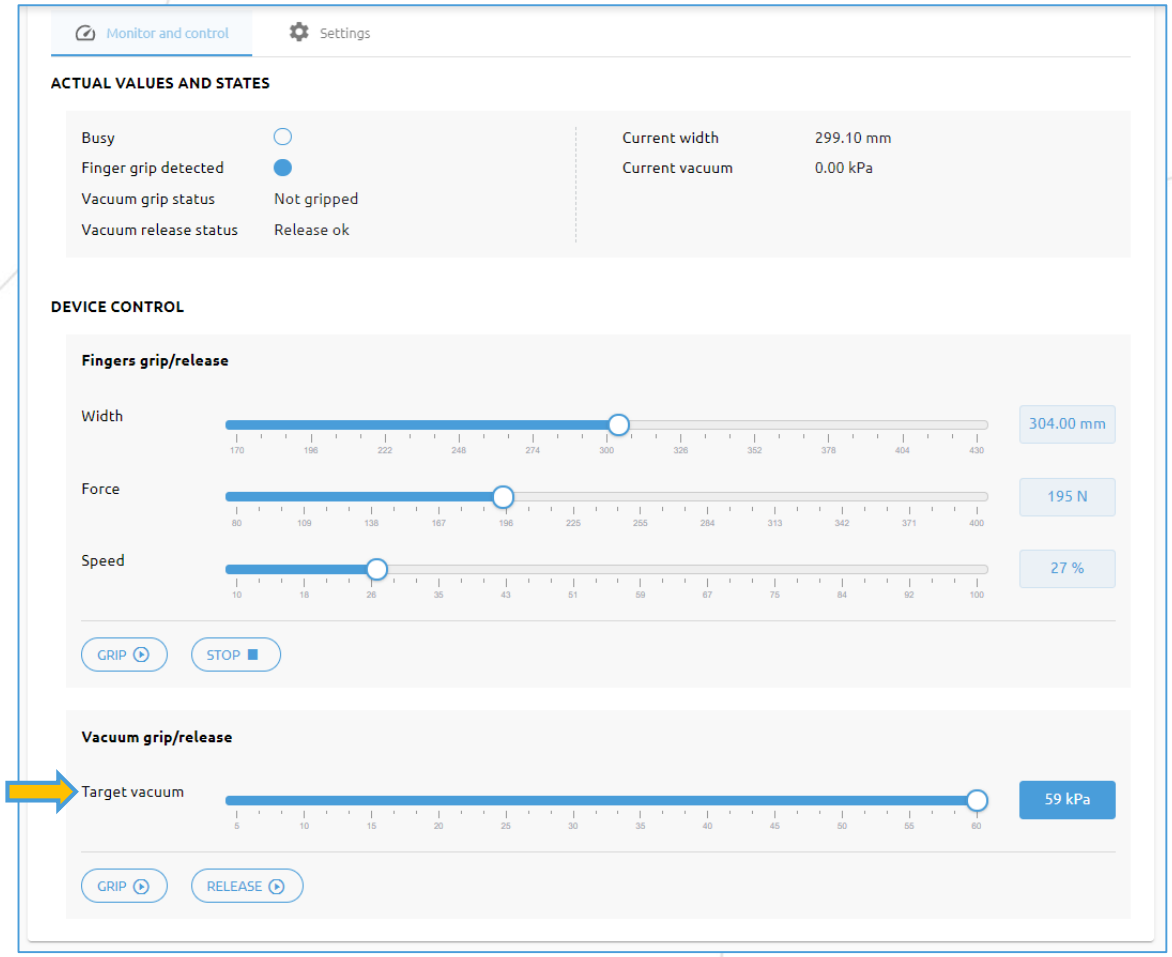
Navigieren Sie zur Registerkarte „Überwachen und Steuern“ und wählen Sie „Vakuumgriff/Lösen“.



AUFGABE 3

Lösung – Schritt 2

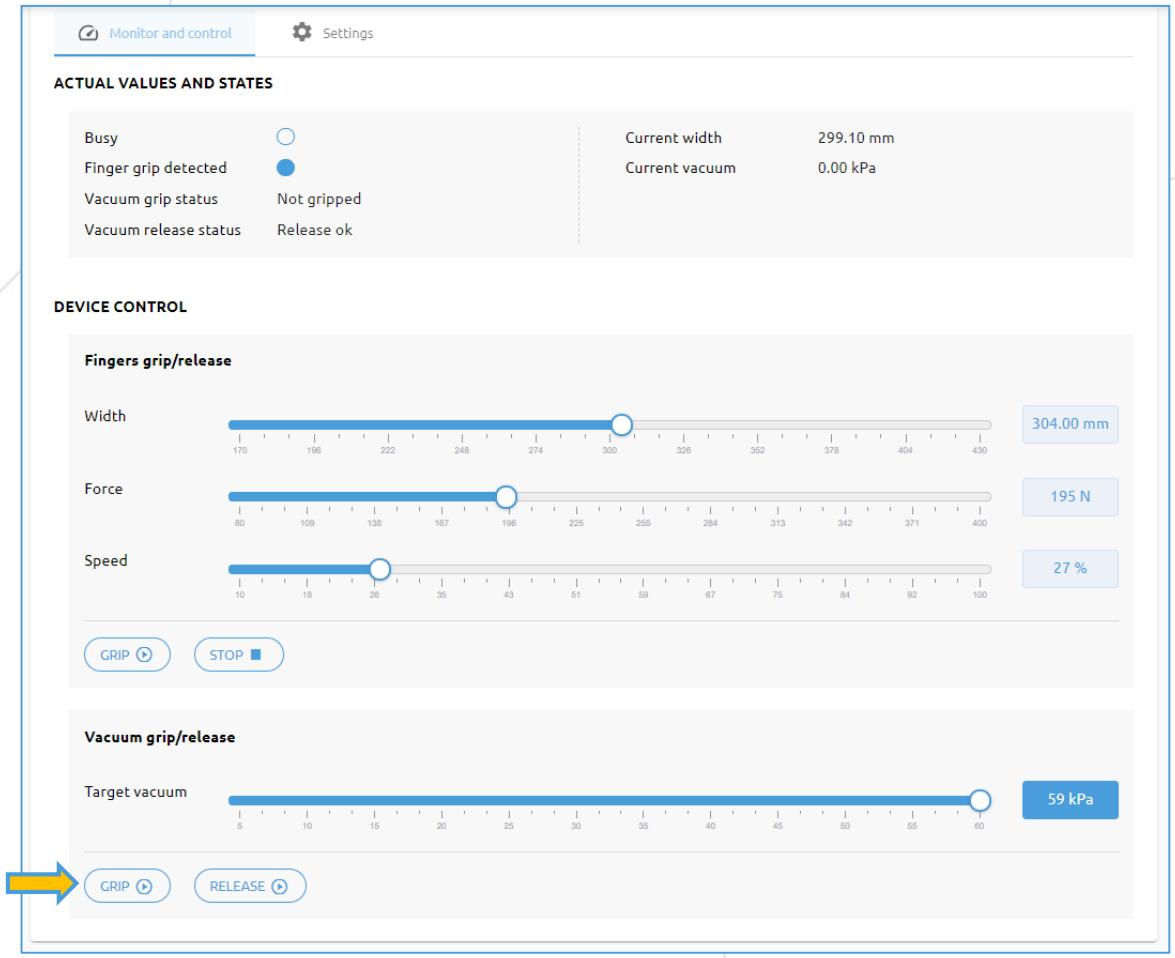
Stellen Sie sicher, dass die maximale Vakuumstufe ausgewählt ist.



AUFGABE 3

Lösung – Schritt 3

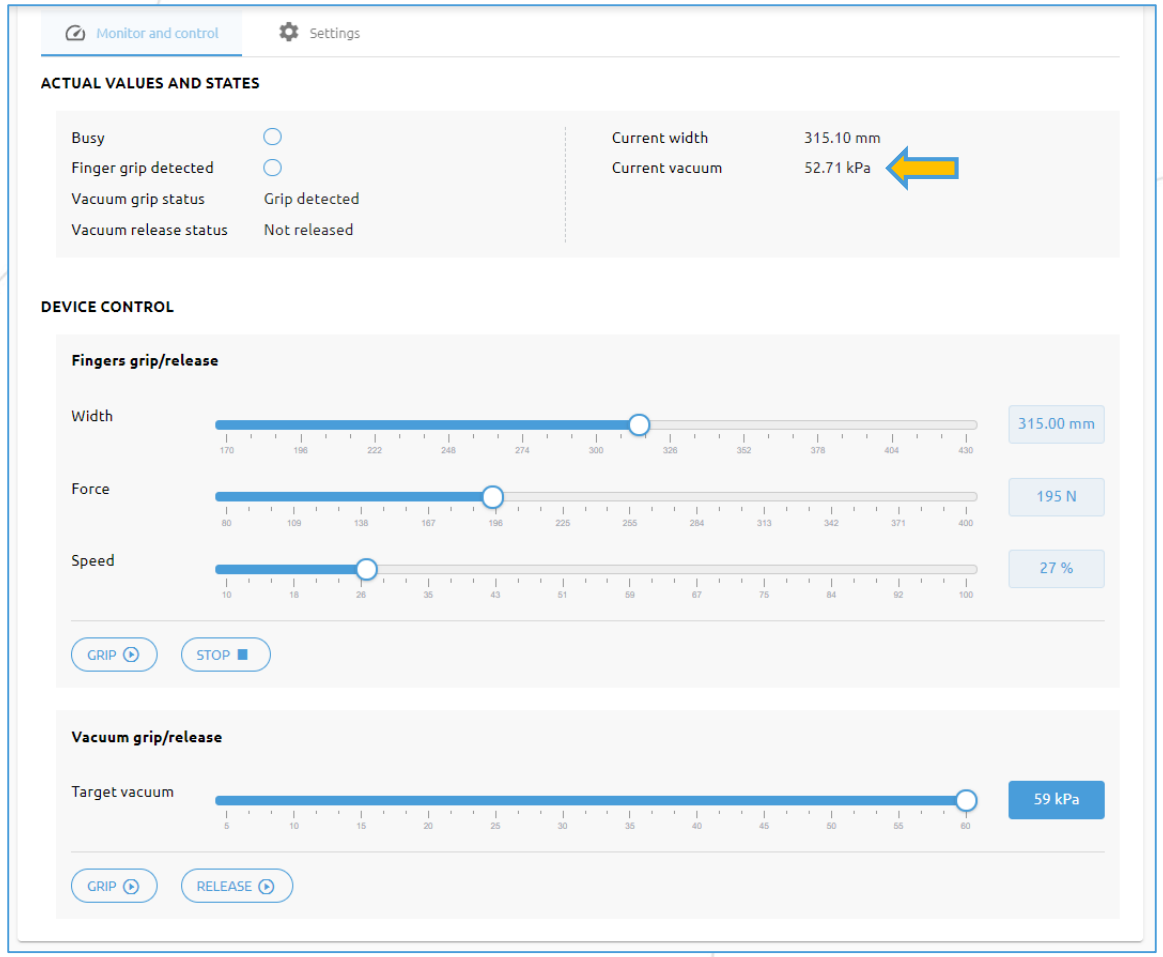
Drücken Sie „Greifen“.



AUFGABE 3

Lösung – Schritt 4

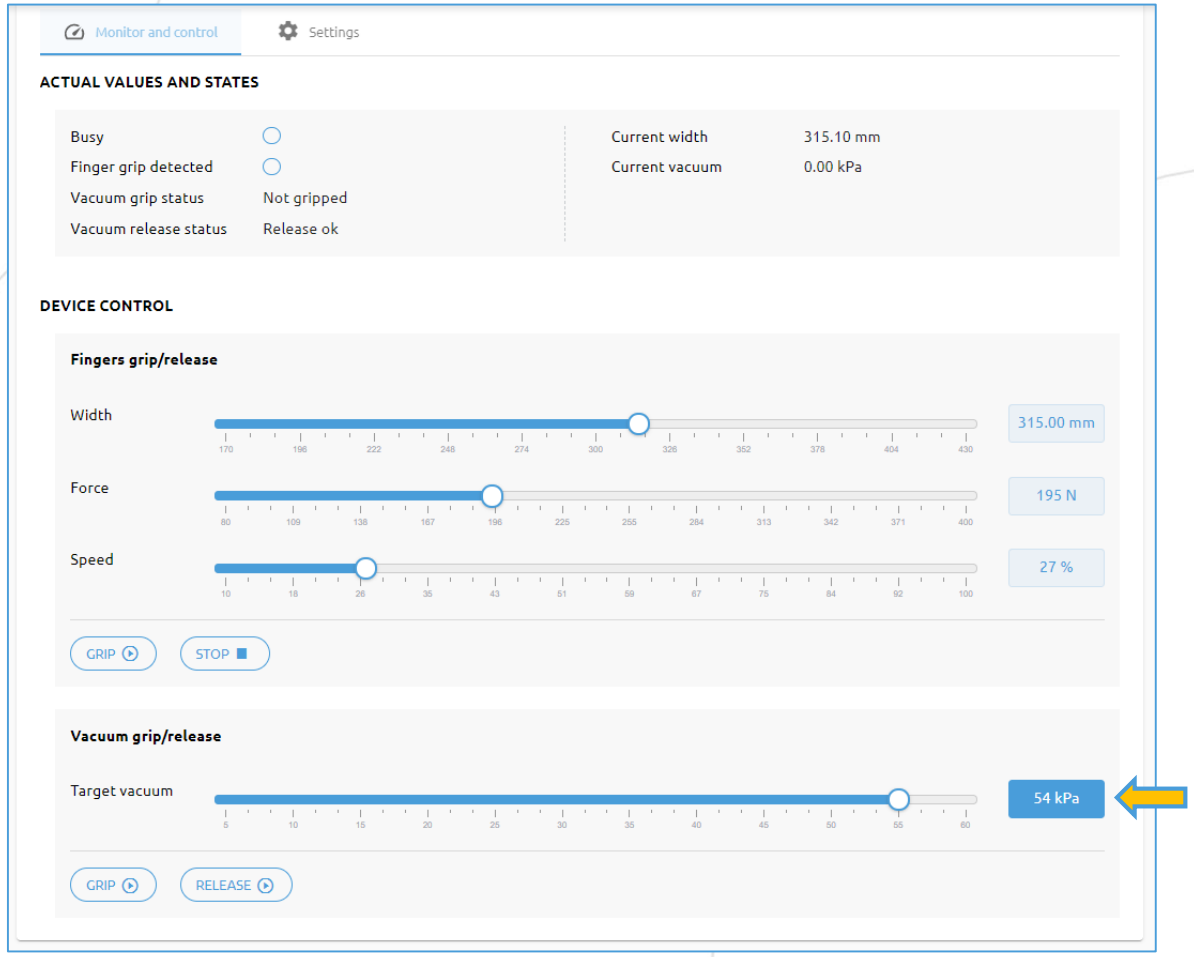
Messen Sie die Vakuumstufe, in diesem Fall 52,71 kPa.



AUFGABE 3

Lösung – Schritt 5

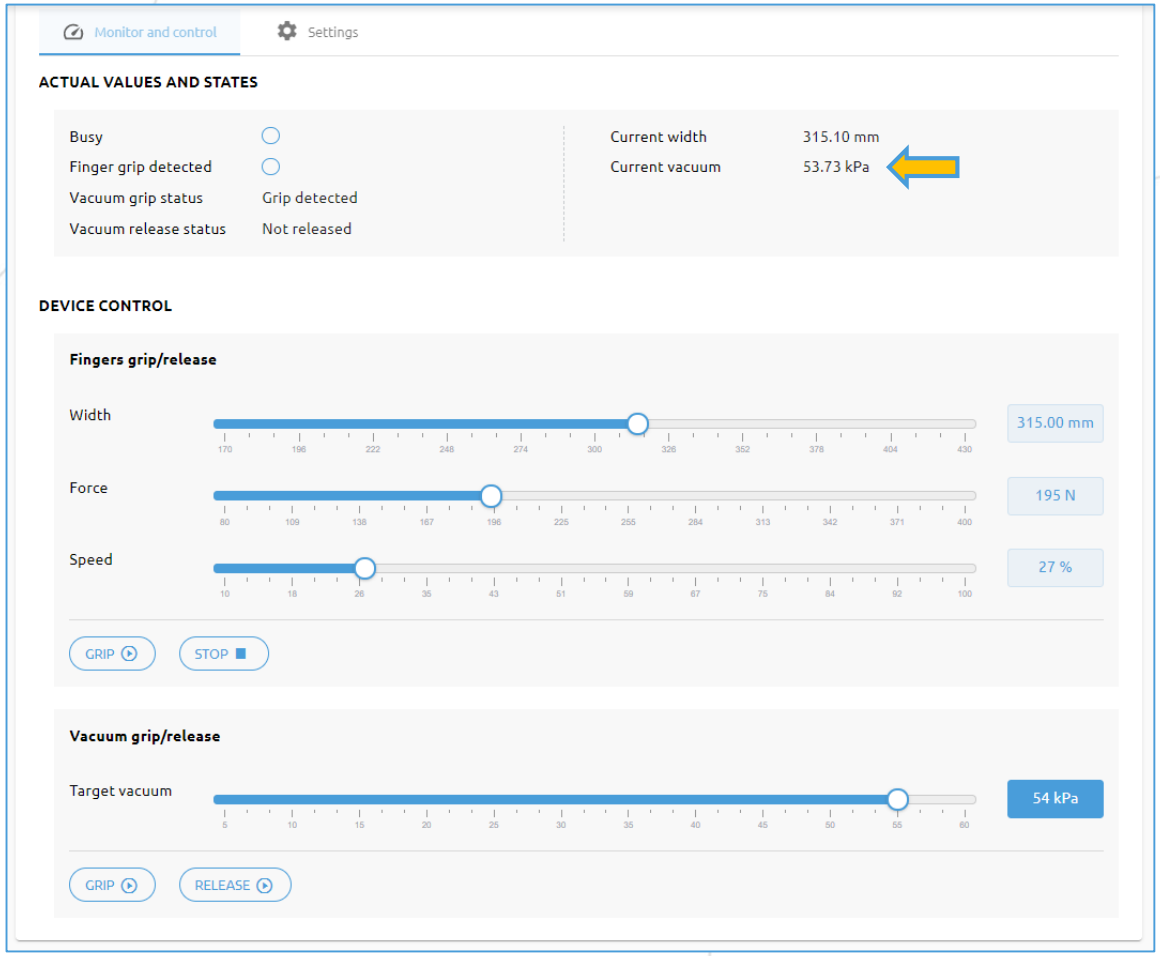
Stellen Sie die Vakuumstufe auf 54 kPa ein.



AUFGABE 3

Lösung – Schritt 6

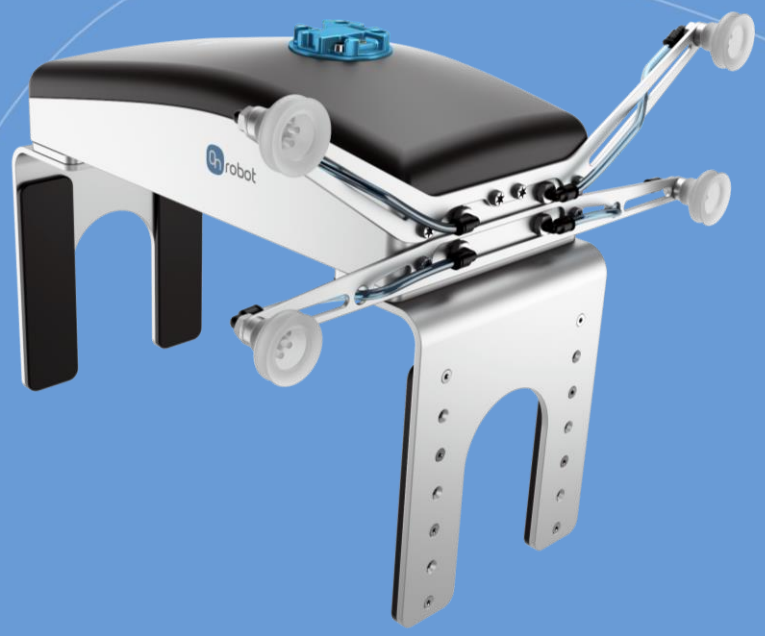
Drücken Sie „Greifen“ und messen Sie die Vakuumstufe.



Weitere Informationen

Wenn Sie weitere Informationen benötigen, wenden Sie sich bitte an Ihren OnRobot-Vertreter oder besuchen Sie unsere Website

www.onrobot.com



Fragen

Greifer 2FGP20

- Lassen sich die Finger bewegen, während man ein Werkstück mit Vakuum hält?
- Gibt es Einschränkungen, wenn der Greifer an Werkzeuganschlüsse an Fanuc-CRX, Kassow, URe, UR-CB3 angeschlossen ist?
- Ist externes Greifen möglich?
- Kann die Bremse aktiviert werden, wenn die Zielkraft nicht erreicht wurde?
- Messen beide Finger die aktuelle Greifkraft?
- Kann die Greifkraft abgelesen werden, wenn die Bremse aktiviert ist?

Fragen

Greifer 2FGP20

- Lassen sich die Finger bewegen, während man ein Werkstück mit Vakuum hält?
  - ✓ **Nein, das ist nicht möglich.**
- Gibt es Einschränkungen, wenn der Greifer an Werkzeuganschlüsse an Fanuc-CRX, Kassow, URe, UR-CB3 angeschlossen ist?
  - ✓ **Ja, weitere Informationen finden Sie im Handbuch zum jeweiligen Roboter.**
- Ist internes Greifen möglich?
  - ✓ **Nein, es ist nur externes Greifen möglich.**
- Kann die Bremse aktiviert werden, wenn die Zielkraft nicht erreicht wurde?
  - ✓ **Nein, das ist nicht möglich.**
- Messen beide Finger die aktuelle Greifkraft?
  - ✓ **Nein, nur der sich bewegende Finger misst.**
- Kann die Greifkraft abgelesen werden, wenn die Bremse aktiviert ist?
  - ✓ **Ja, dieser Wert kann immer abgelesen werden.**