

Fragen: Modul 2 – Vorbereitung einer Roboter-Aufgabe

1. Wofür benötigt ein Roboter einen Endeffektor? Beispielsweise einen Greifer?

Erst durch die Montage eines sogenannten Endeffektors (das kann ein Greifer, ein Schweißkopf, eine Klebedüse u. v. a.) ist der Roboter in der Lage eine bestimmte Aufgabe auszuführen.

2. Welche Signale stehen Ihnen an dem 8-poligen Stecker am Werkzeug/Tool zur Verfügung? (Die genaue Anzahl wird nicht explizit im E-Learning genannt, kann aber z.B. über E/A-Tab oder über das User Manual herausgefunden werden)



3. Was kann an dem 8-poligen Stecker am Werkzeug/Tool beispielsweise angeschlossen werden?

Beispielsweise ein Greifer.

4. Warum ist es sinnvoll, digitale Signale (z.B. für Greifer, Förderbänder oder Sensoren) vor der Programmierung zu benennen?

Wenn Signale vor der Programmierung eindeutig benannt werden, erleichtert dies die Programmierung. Statt `digital_in[x]` wird im Programm dann der vergebene Name angezeigt (z.B. `Conv1_Sensor1`). Somit weiß man im Programm direkt welches Signal hier abgefragt wird.

Außerdem ist ein Programm so auch für andere (Kollegen) besser nachvollziehbar.

