Gestione Calibrazione e Cubi

- Creazione di un Cubo
- Calibrazione Assi

Creazione di un Cubo

> **Obiettivo:** configurare un **cubo di interferenza** che segnala quando il TCP del robot si trova all'interno di un volume definito.
> Il bit del cubo serve, ad esempio, in una procedura di **Home guidata**: impedisce al robot di andare in Home con un movimento diretto senza prima essersi allontanato da eventuali ostacoli.

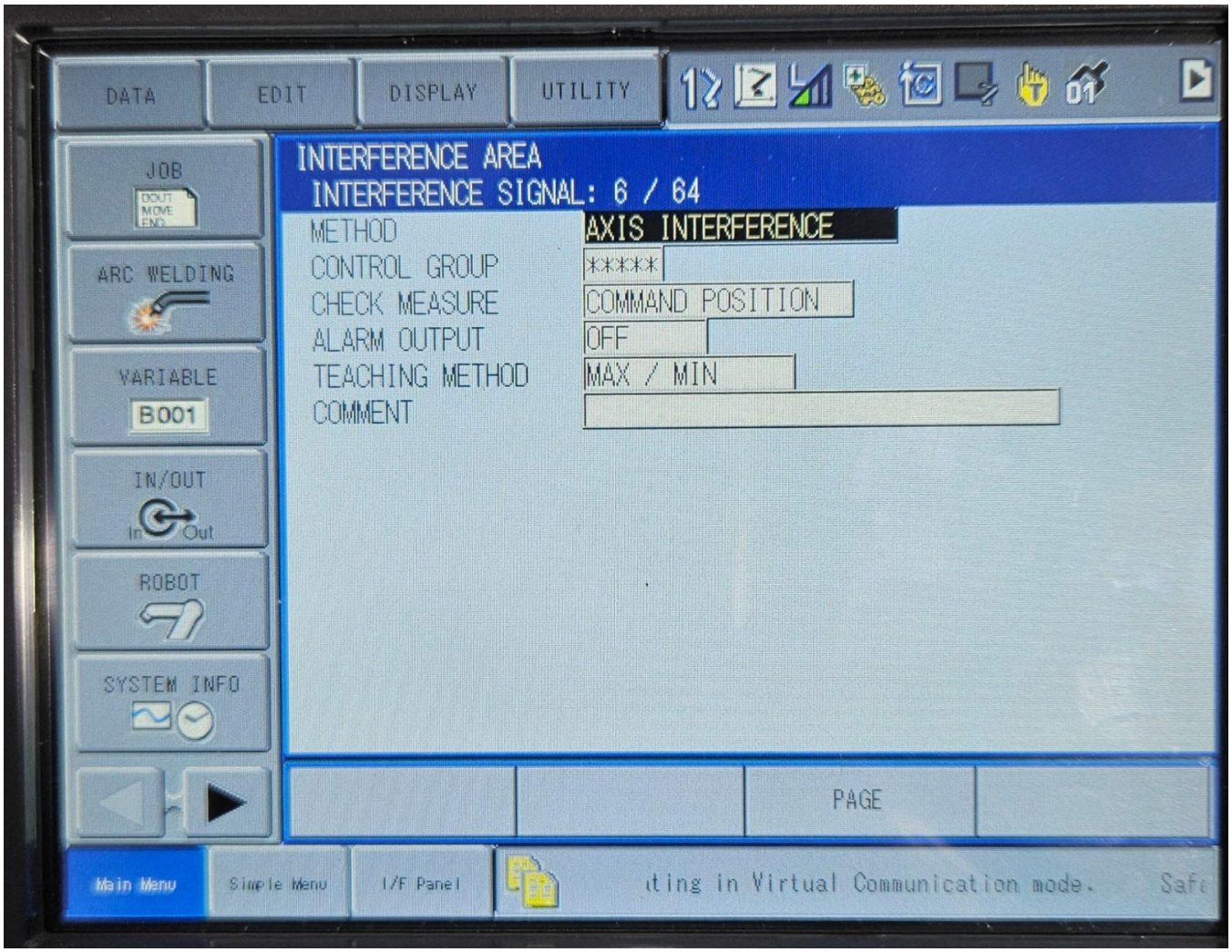
Prerequisiti

- Accesso al teach pendant con livello di sicurezza almeno **MANAGEMENT**.
- Coordinate minime e massime del volume da monitorare.

1. Selezione del cubo

1. Autenticarsi con livello di sicurezza almeno **MANAGEMENT**.
2. Aprire **ROBOT → INTERFERENCE**.

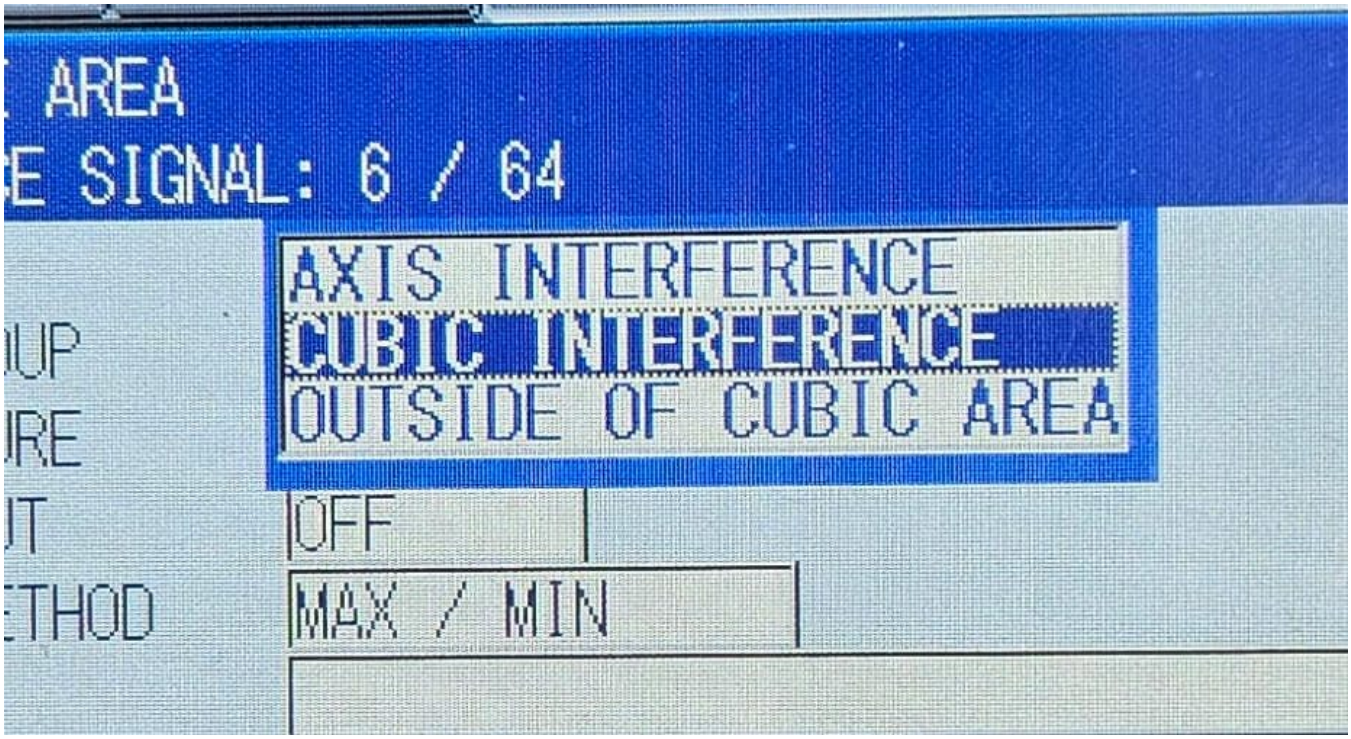

3. Selezionare il cubo da configurare. Si apre la sua pagina di configurazione:



Cubo 64: non utilizzarlo. Yaskawa lo riserva alla posizione di Home.

2. Configurazione del cubo

1. Nel campo **METHOD** selezionare il tipo cubo.



2. Selezionare **CONTROL GROUP** e premere **SELECT**: il gruppo viene impostato automaticamente a `R1`.
3. Inserire la coordinata minima nel campo **MIN** e quella massima nel campo **MAX**.
4. In alto a destra compare il bit associato al cubo, che si attiva quando il TCP del robot è all'interno del cubo. Annotarlo: è il segnale da usare nel Job.