

ars

DOOSAN FLEXIBOWL PLUGIN



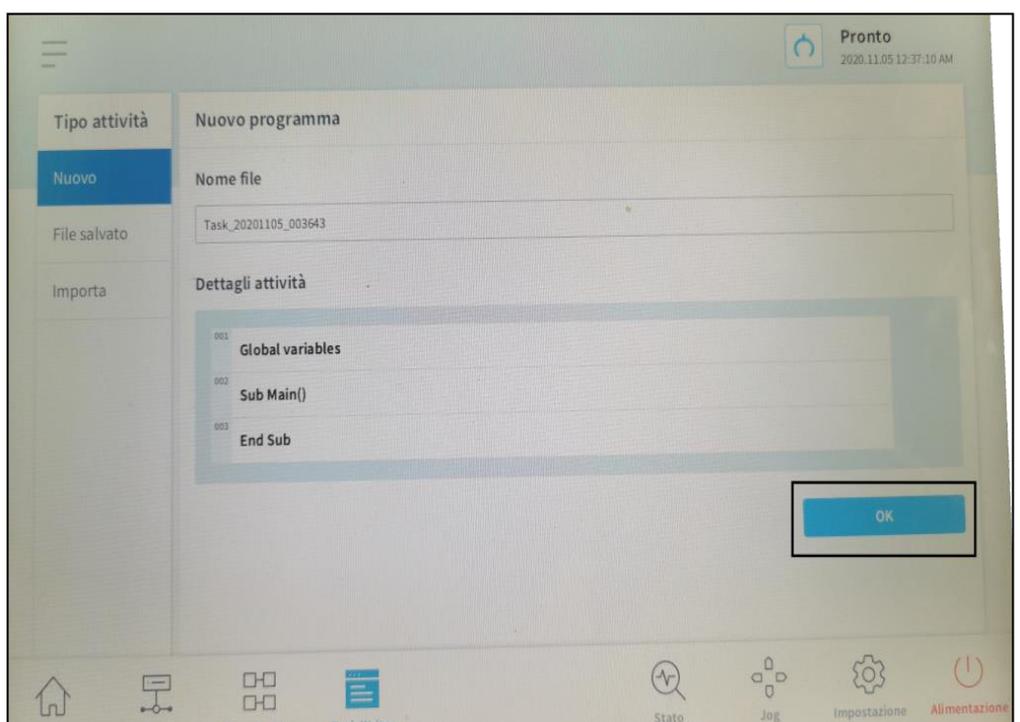
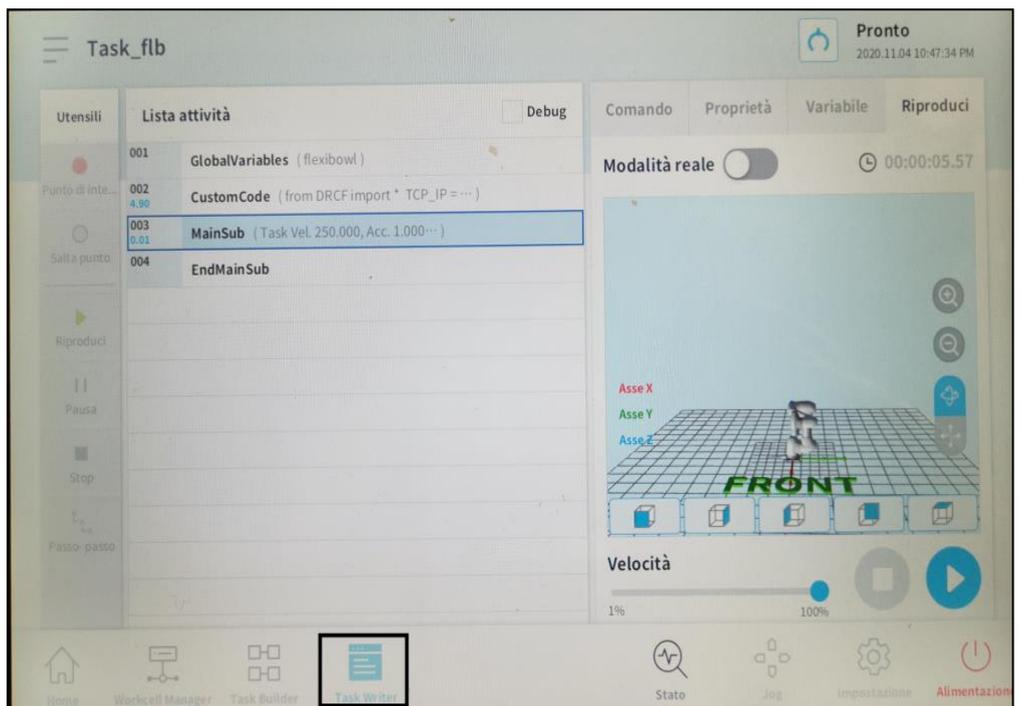
Questo Plugin è nato con l'idea di comunicare in maniera rapida e sicura con il FlexiBowl® tramite i robot DOOSAN. Il Plugin non richiede nessuna licenza aggiuntiva

FlexiBowl®



STEP 1:

Creare un programma dal Task Writer



STEP 2:

Dopo la creazione del programma vanno definite le variabili globali per la gestione del Flexibowl.

I nomi delle variabili sono Case sensitive

Andranno create 4 variabili:

Global_ip_flb

Dove al suo interno ci sarà l'indirizzo IP del flexibowl
(variabile di ingresso)

Global_command_flb

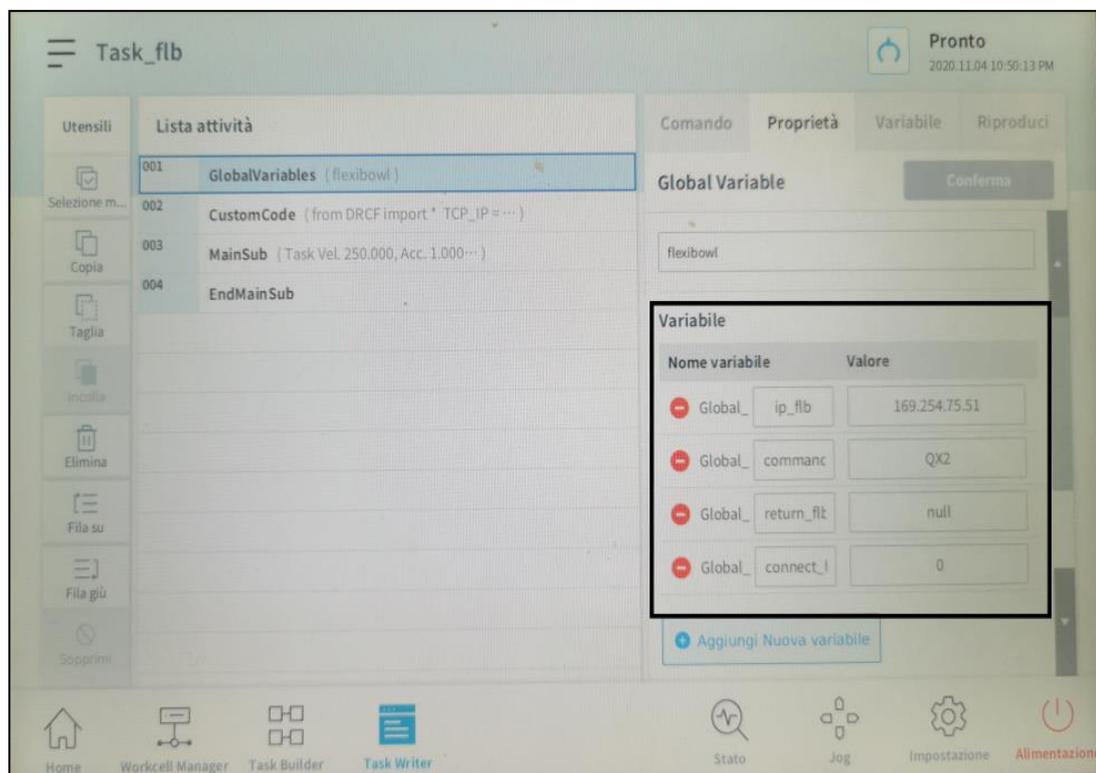
Dove al suo interno ci sarà il comando che dovrà interpretare il flexibowl
(variabile di ingresso)

Global_connect_flb

Dove al suo interno dopo l'esecuzione dello script sarà a 1 se la connessione con il flexibowl è andata a buon fine, 0 se la connessione non è riuscita
(variabile di uscita)

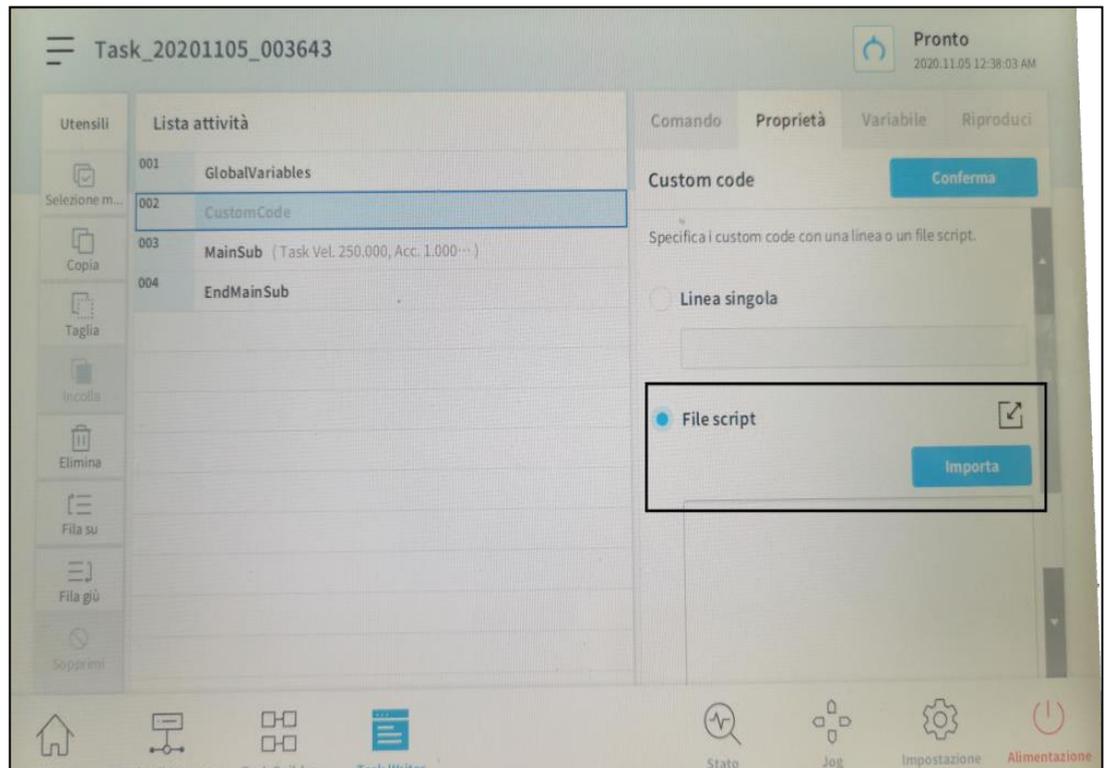
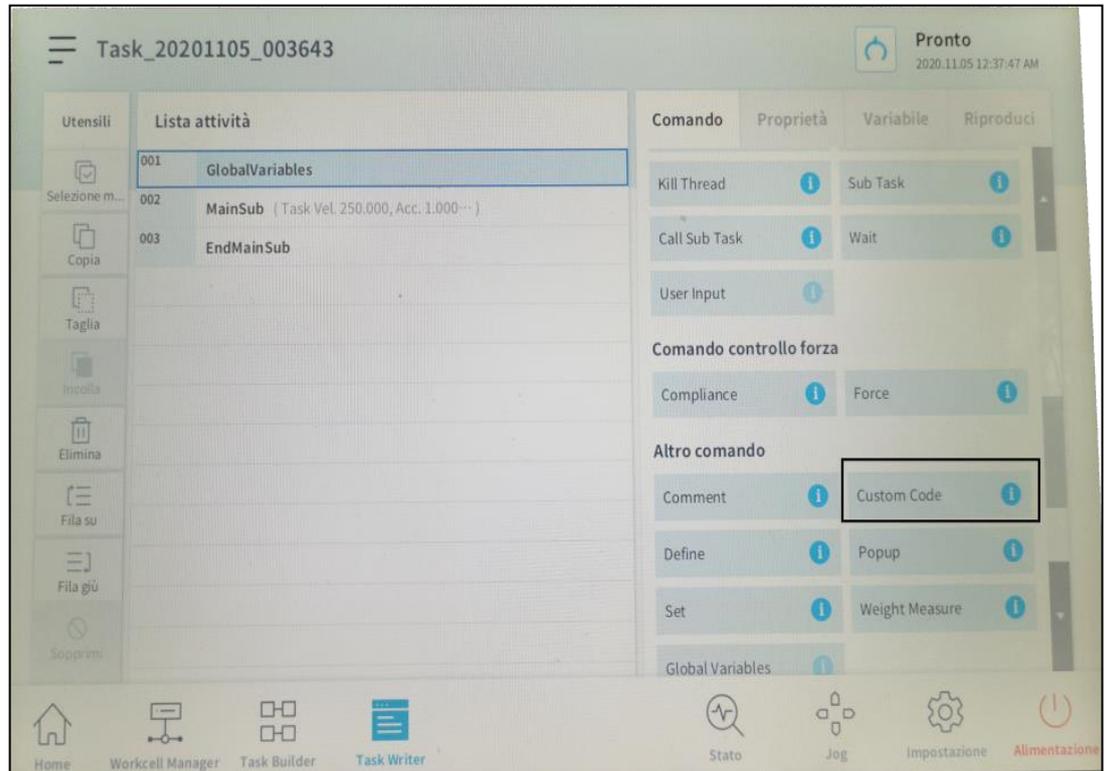
Global_return_flb

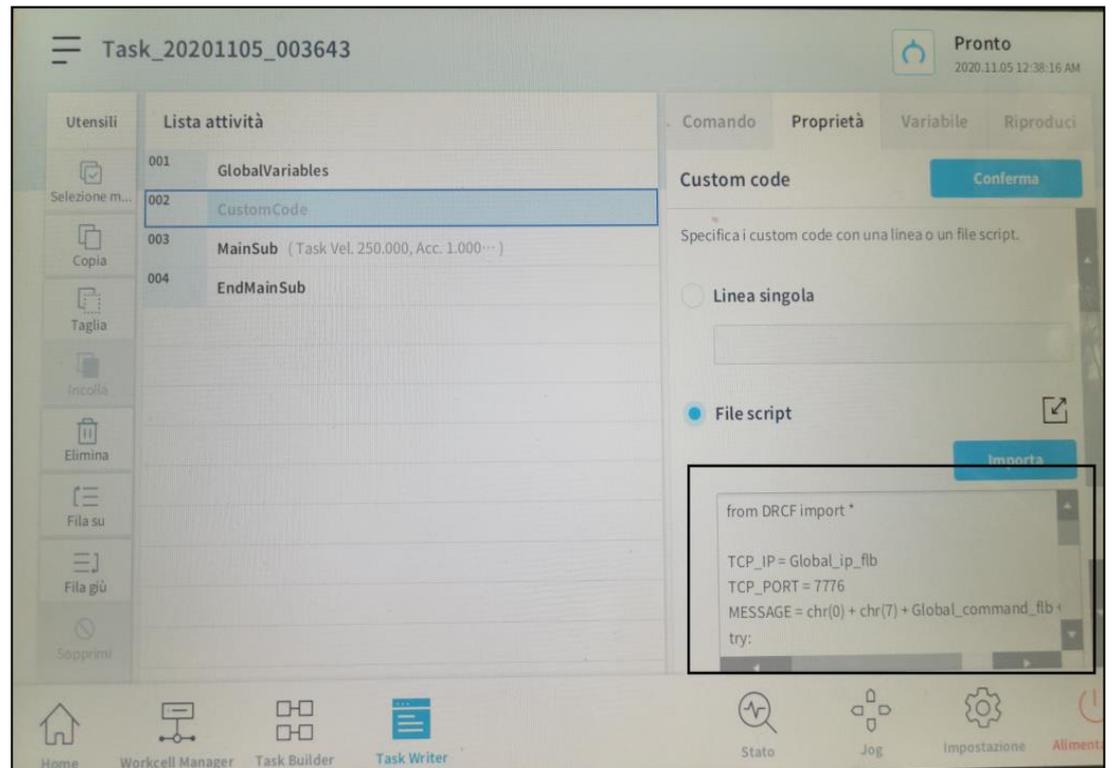
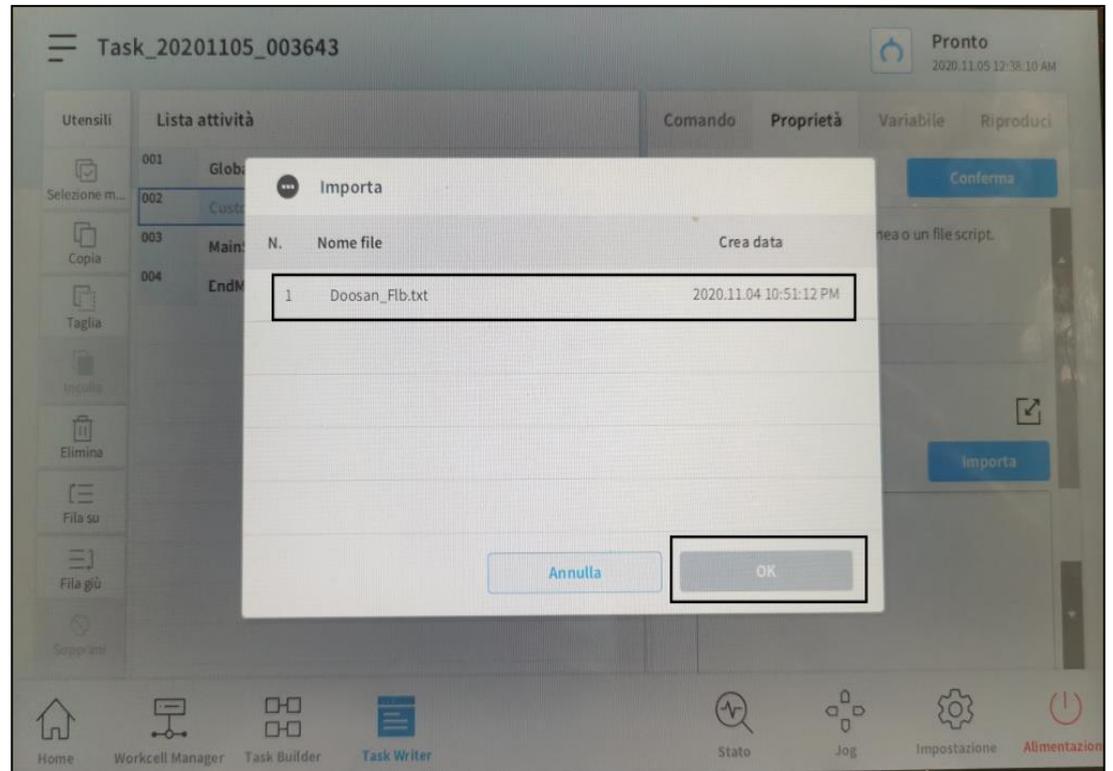
Dove al suo interno dopo l'esecuzione dello script sarà riportato il valore di ritorno dal Flexibowl, ad esempio se viene inviato un comando di movimento, riceveremo la risposta del flexibowl DONE, mentre se viene inviata come comando una stringa per interrogare lo stato del Flexibowl (tipo AL allarmi attivi), in questa variabile in uscita dallo script riceveremo la risposta del Flexibowl (AL=00000)
(variabile di uscita)



STEP 3:

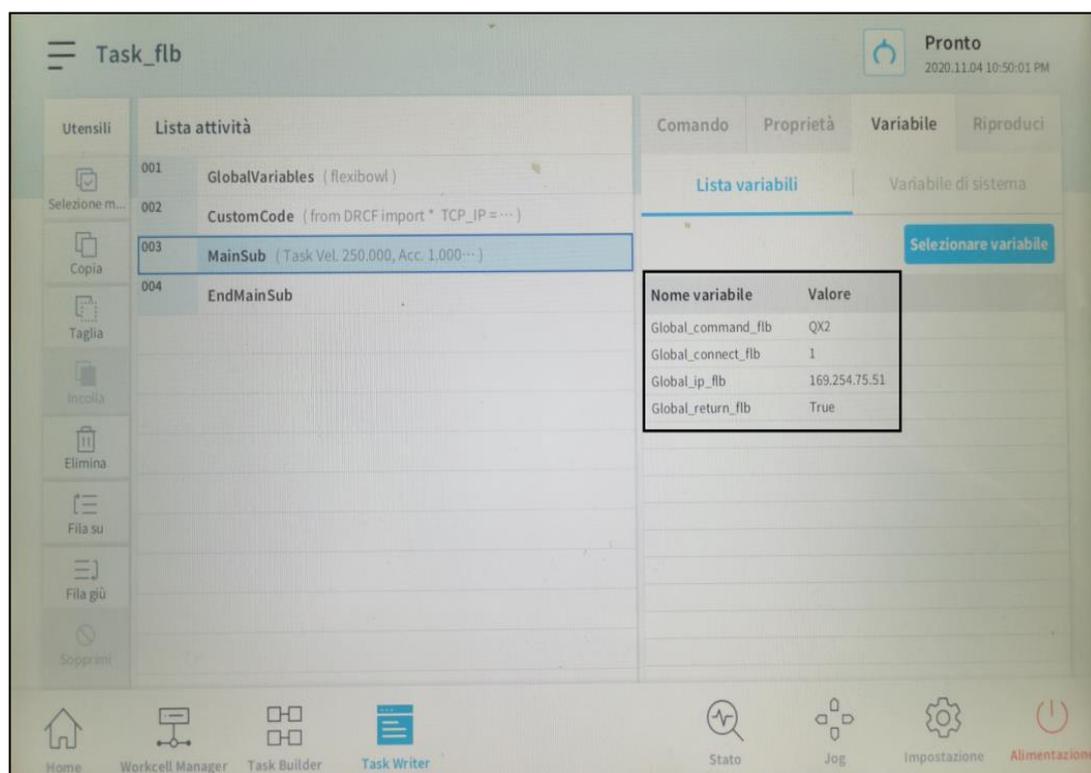
Adesso va creato nella lista delle attività un **CustomCode** dove al suo interno dovrà essere importato il file di testo Doosan_flb.txt. Inserire il file Doosan_flb.txt su una chiavetta Usb. Collegare la chiavetta usb nel controller del robot. Dalle proprietà del CustomCode selezionare FileScript, successivamente su “Importa”, selezionare l’usb, selezionare il file Doosan_flb.txt, e poi su OK. A questo punto il file Doosan_flb.txt verrà importato direttamente nel CustomCode.





STEP 4:

Ora settando l'Ip giusto del Flexibowl nella variabile **Global_ip_flb**, e settando il comando ad esempio "QX2" nella variabile **Global_command_flb**, eseguendo il task si azionerà il Flexibowl. Nell'immagine sottostante si vedono anche le variabili in uscita dallo script per fare debug.



Lista dei comandi:

Action	Description
MOVE	Moves the feeder the current parameters.
MOVE-FLIP	Moves the feeder and activates Flip simultaneously
MOVE-BLOW-FLIP	Moves the feeder and activates Flip and blow simultaneously
MOVE-BLOW	Moves the feeder and activates Flip simultaneously
SHAKE	Shakes the feeder with the current parameters
LIGHT ON	Light on
LIGHT OFF	Light off
FLIP	Flip
BLOW	Blow
QUICK_EMPTYING	Quick Emptying Option
RESET_ALARM	Reset Alarm and enable the motor

Command	Description
QX2	Move
QX3	Move - Flip
QX4	Move - Blow - Flip
QX5	Move - Blow
QX5	Shake
QX7	Light on
QX8	Light off
QX9	Flip
QX10	Blow
QX11	Quick Emptying Option
QX12	Reset Alarm
AL	Status Allarm

ars

