

Entwicklung einer Bauteil-Sortieranlage



Ausgangssituation / vorhandenes Material

- SPS Simatic S7-300
- Industrieroboter Scorbot-ER VII
- Ein Transportband mit verschiedenen Sensoren
- Bauteil Prüfstation
- 6 verschiedene Sortierkästen



Aufgabenstellung

Entwicklung einer Bauteil-Sortieranlage mit Hilfe eines Roboters:

- Für verschiedene Bauteile: Würfel Holz/Alu, Zylinder Holz/Alu oder Quader
- Eine Anzeige für den Benutzer, die den Stand der Sortieranlage anzeigt



Vorgehen

- Sichtung des vorhandenen Materials
- Schnittstellen der SPS überprüfen
- Bedienungsanleitung des Roboters durchlesen
- Die SPS programmieren und das Programm ohne den Industrieroboter testen
- Programmierung des Roboters

Ergebnis

Eine vollautomatische Bauteil-Sortieranlage erkennt selbständig die verschiedensten Bauteile und legt diese eigenständig in Sortierkästen ab. Der Bediener kann über ein HMI Touch Panel die Anlage steuern und sich den Stand der Sortierung anzeigen lassen.

