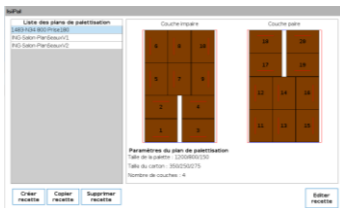
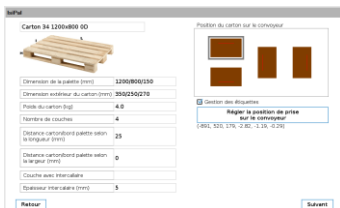


4. Utilisation

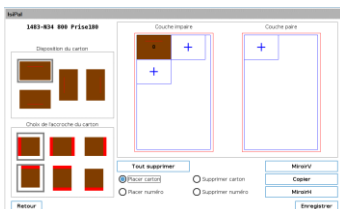


Créer, copier et supprimer des plans de palettisation.

Visualiser les paramètres et l'agencement des couches qui composent les plans de palettisation existants.



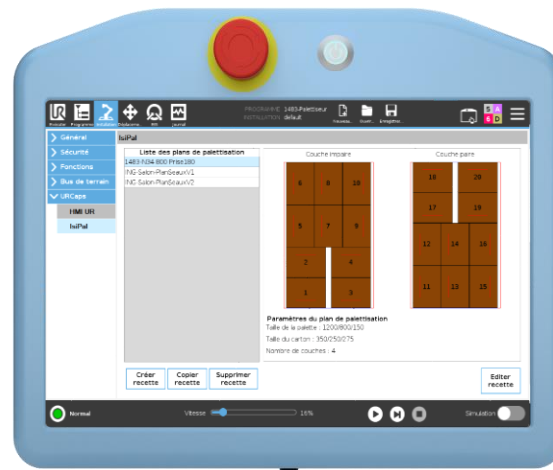
Définir les paramètres du plan de palettisation tel que les dimensions de la palette et du carton, les numéros des couches nécessitant un intercalaire, la position de prise du robot ...



Configurer la disposition et l'ordre de prise en compte des cartons pour la couche paire et la couche impaire de la palette.

QUICK START GUIDE

ISIPAL



MERCI D'AVOIR CHOISI HMI-MBS

Ce guide vous permettra d'installer et d'utiliser IsiPal avec votre robot Universal Robots e-Series.

1. Contenu

Une clé USB 2Go contenant :

- Le logiciel IsiPal
- Le manuel d'utilisation

Un dongle de licence USB






2. Fonctionnalité

IsiPal est destiné à une utilisation sur les robots Universal Robots e-Series.

Il permet de configurer des plans de palettisation directement à partir de l'interface graphique Polyscope.

Pour chacun des plans de palettisation, cette URCap génère un fichier des données de palettisation pouvant être exploité par un programme robot.

3. Installation

- Insérer la clé USB contenant le fichier .urp dans le port USB situé sur le teach pendant du robot.
- Cliquer sur l'icône  dans le coin haut droit du teach pendant puis sur *Réglages*.
- Dans le menu des réglages, dérouler la partie *Système* puis sélectionner  .
- Cliquer sur  puis sélectionner IsiPal-X.X.X.urcap avant de cliquer sur  pour démarrer l'installation.
- Cliquer sur  pour finaliser l'installation.
- Connecter sur le contrôleur du robot le dongle USB contenant la licence logiciel d'IsiPal.