





Financiado por Ia Unión Europea NextGenerationEU

MEFP 2021

Financiado por el **Ministerio de Educación y Formación Profesional NextGenerationUE**, en el marco del **Plan de Recuperación, Transformación y Resiliencia**.

Entorno remoto de teleoperación y monitorización de células robóticas para la Industria 4.0

Proyectos de innovación e investigación aplicadas y transferencia del conocimiento en Formación Profesional convocatoria 2021

TUTORIALN Nº2:

Configuración URCap gripper (pinzas 2FG7).

MANUEL A. SÁNCHEZ ROLDÁN







Financiado por el **Ministerio de Educación y Formación Profesional NextGenerationUE**, en el marco del **Plan de Recuperación, Transformación y Resiliencia**.

Contenido

1.	Alcance	.2
2.	Introducción.	.2
3.	Instalación del URCap	.3







Financiado por el **Ministerio de Educación y Formación Profesional NextGenerationUE**, en el marco del **Plan de Recuperación, Transformación y Resiliencia**.

"Entorno remoto de teleoperación y monitorización de células robóticas para la Industria 4.0"

Proyectos de innovación e investigación aplicadas y transferencia del conocimiento en Formación Profesional convocatoria 2021

1. Alcance.

El objeto del tutorial es explicar cómo realizar la configuración de una herramienta usando las URCap que el fabricante facilita para su instalación.

2. Introducción.

A modo de ejemplo usaremos las pinzas XXXX del fabricante Onrobot, que serán configuradas sobre un UR3.VNC (Virtual Network Computing).

Para ello previamente debemos solicitar al fabricante el archivo URCap de la herramienta en cuestión y guardarla en una memoria USB.

El URCap lo he mandado por correo, es la versión más reciente.

Archivo	Ordenes	Herramientas	Favoritos	Opciones	Ayuda			
				Ŵ	Q			(3)
Añadir	Extraer	en Comprobar	Ver	Eliminar	Buscar	Asiste	nte Informacio	ón Buscar virus Co
1	🚰 onrobo	t_urcap_v5-17-0)- <mark>12363.z</mark> ip	\OnRobot_l	URCap_v	5.17.0 <mark>.1</mark> 2	2363_read_NO	E_before_use.urcap
Nombre		^			Ta	amaño	Comprimido	Tipo
1.								Carpeta de archiv
📒 Exam	ples				3	94.801	394.801	Carpeta de archiv
DOTE NOTE	_for_v5.3.x	+.pdf			4	12.059	412.059	Microsoft Edge PI
📄 OnRo	bot_URCa	p_v5.17.0.12363	_read_NOT	E_before	10.1	38.911	10.138.911	Archivo URCAP
				e.				

* Ojo verificar que es la última versión v5.17 del URCap, para el caso de robots adquiridos recientemente.

Montar las pinzas en la cinemática y verificar el correcto conexionado del cable entre el robot y las pinzas.







Financiado por el **Ministerio de Educación y Formación Profesional NextGenerationUE**, en el marco del **Plan de Recuperación, Transformación y Resiliencia**.

"Entorno remoto de teleoperación y monitorización de células robóticas para la Industria 4.0" Proyectos de innovación e investigación aplicadas y transferencia del conocimiento en Formación Profesional convocatoria 2021

3. Instalación del URCap.

Insertar el USB, en el que se ha guardado el URCap en la teach pendal del robot.

Acceda a Ajustes en el menú superior derecho, luego Sistema -> URCaps y haga clic en el botón instalar (+).



Navegue hasta el dispositivo USB, seleccione el URCap y haga clic en el botón Abrir.



IR





Financiado por el **Ministerio de Educación y Formación Profesional NextGenerationUE**, en el marco del **Plan de Recuperación, Transformación y Resiliencia**.

"Entorno remoto de teleoperación y monitorización de células robóticas para la Industria 4.0" Proyectos de innovación e investigación aplicadas y transferencia del conocimiento en Formación Profesional convocatoria 2021

Programa		tover		Registro			<sin nombre=""> default</sin>	Nuevo	Abrir	Guardar		с с с с
					Seleccior	ar URCap que	e se desea ir	Istalar				
	×I		m	R								C
Nuevo	Cortar Co	piar Pega	r: Eliminar	Renombrar								Copia de seguri
ft -												
	B va carpe	ta_1										
Nombre o	de archivo	:				F	iltro:					
						A	vrchivos URCa	p				
											Abrir	Cancelar

Como no estoy delante del robot, no puedo mostraros la instalación terminada, pero deberán aparece

			Ajustes							
>	Preferencias	URCaps activos		URCaps inactivos						
>	Contraseña	Onrobot		Remote TCP						
~	Sistema									
	Copia de seguridad d									
Pref Cont Siste Co Siste Co Siste Co Siste Re Re Re Automatical set of the set	URCaps									
	Registro del robot	-								
	Control	Información de URCap								
-	remoto	URCap name: CobotVNC				^				
	Red	Developer: NUTAJ S.L.								
1	Actualizar	Contact Info: Pol. Ind. L Altero, Av. del Pa Description: Remote control of a UR robot Copyright: Copyright (C) License: Copyright (c) 2019 - NUTAI S.L. All rights reserved.	imar, 9, 46460 Silla, Valen t through a configurable V	ta, spain NC server						
	Salir	+ -				Reiniciar				

Para completar la instalación se debe reiniciar la controladora.

Instalación de la herramienta física en la cinemática.

Conectamos la herramienta a la cinemática, utilizando la placa adaptadora y el cable de conexión, y por defecto se debe de detectar si pinchamos sobre la pestaña.



"Entorno remoto de teleoperación y monitorización de células robóticas para la Industria 4.0" Proyectos de innovación e investigación aplicadas y transferencia del conocimiento en Formación Profesional convocatoria 2021