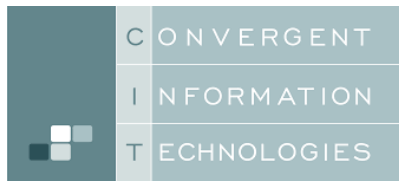




AUTOMAPPPS

SZYBKE PROGRAMOWANIE ROBOTÓW OFF-LINE



AUTOMAPPPS SW w pełni lub półautomatycznie programuje roboty do procesów powierzchniowych, takich jak:

- malowanie / klejenie
- szlifowanie, szlifowanie, polerowanie
- czyszczenie za pomocą czujnika kontaktu i zdalnego sterowania narzędzia
- spawanie
- obsługa maszyn i linii

Upraszcza lub automatyzuje programowanie robotów:

- aplikacje offline o dużej złożoności
- reaktywnie w kilka sekund
- 100% i spoty (naprawa / MRO)
- w wąskich przestrzeniach na wielu robotach

Dostępne wersje oprogramowania to:

- AUTOMAPPPS OLP do programowania offline we wszystkich wariantach
- AUTOMAPPPS REACTIVE do automatycznego programowania robotów z użyciem czujnika lub wejścia cyfrowego

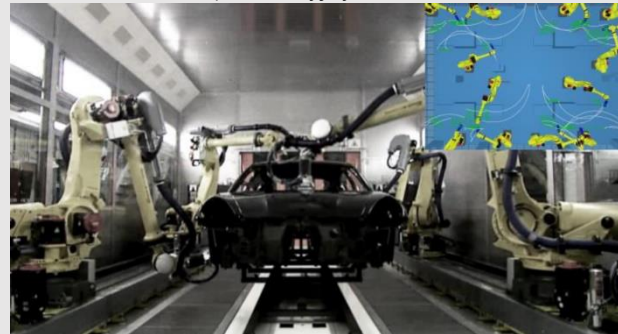
**Sprawdzone w milionach
wygenerowanych programów robotów!**

Programowanie off-line z WYSIWYG

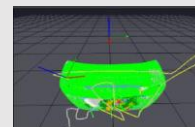
AUTOMAPPPS OFFLINE oferuje szybsze i wygodniejsze programowanie w trybie offline robota przy użyciu CAD lub innych danych o obrabianych przedmiotach do programowania robotów i zadań. Zautomatyzowane unikanie kolizji i planowanie ruchu robota upraszczają pracę z samymi robotami - szczególnie dla użytkowników, którzy nie często programują roboty, a także dla ekspertów, którzy mają do czynienia z wąskimi celami zrobotyzowanymi z wieloma robotami i śledzeniem linii. Symulacja procesów WYSIWYG pozwala przewidzieć i zweryfikować wynik nawet przed skonfigurowaniem stanowiska pracy i zredukować wymagane fizyczne testy.

Zalety:

- zminimalizowany czas i koszty programowania
- proste użycie dla nie-ekspertów
- wbudowane know-how procesowe
- ograniczone testy i nieproduktywny czas
- optymalizacja czasu cyklu, miejsca i HW
- efektywne kontrola stanowiska dla wielu robotów
- idealny do bardzo różnorodnych wariantów i niskich serii produkcyjnych



Przykłady programowania offline robota szlifowania wielu robotów. Główne zdjęcie dzięki uprzejmości ASIS GmbH.



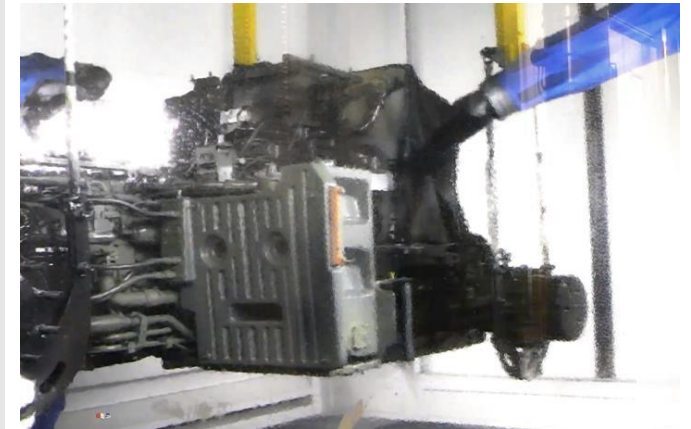
Przykład symulacji procesu WYSIWYG: czyszczenie oparte na kontakcie przed malowaniem. Symulacja obejmuje usuwanie kurzu, ponowne zanieczyszczenie, efekty sekwencji i prędkości. Zastępuje / zmniejsza liczbę testów.

Programowanie różnorodnych wariantów nawet do 10 tysięcy części

AUTOMAPPPS OFFLINE udowodnił, że skaluje się do programowania nawet tysięcy wariantów części w aplikacjach malarskich.

Obsługiwane są dwa podejścia:

- Części zbudowane z kilku komponentów o bardzo dużych wahańach
- Dostosowanie do zmieniających się wymiarów części



Przykład programowania offline i optymalizacji robota - dla złożonych części i bardzo dużych zmian

AUTOMAPPPS obsługuje użytkownika podczas programowania off-line o różnych funkcjach:

- automatyczne dostosowanie ścieżek narzędzi do zmieniających się wymiarów
- z i bez regulacji przesunięcia ścieżki
- unikanie kolizji narzędzia
- adaptacja / ponowne planowanie bezkolizyjnych ruchów robota
- programowanie wielowariantowe kilku części jednocześnie
- walidacja kolizji bez innych wariantów
- minimalna praca przy definiowaniu programów
- łatwa i szybka optymalizacja

Automatyczne programowanie bez kolizji

AUTOMAPPPS automatycznie tworzy ruchy robota bez kolizji (wersja podstawowa).

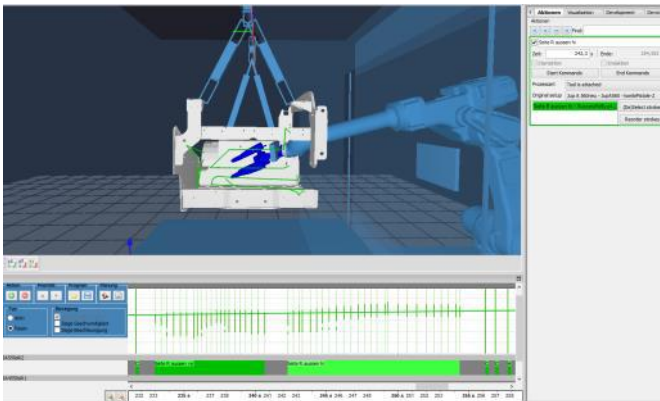
- Roboty z 6 lub 7 osiami
- Ze stołami obrotowymi
- Z dodatkowymi osiami

Dzięki AUTOMAPPPS nie musisz się martwić z kolizjami lub osobliwościami.



Półautomatycznie programowane szlifowanie dużych części w wąskim komórki z dodatkowymi osiami.

Opcjonalnie AUTOMAPPPS może tworzyć bezkolizyjnie ruchy nawet dla śledzenia linii bez dodatkowych osi i może sięgać do części ruchomych.

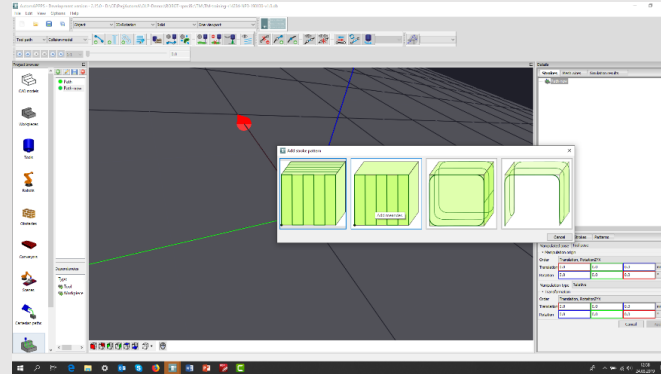


Obraz: śledzenie linii wewnątrz ruchomych części i między łańcuchami.

Wzorce i makra - łatwe programowanie graficzne

Twórz narzędzia na najwyższym poziomie, z łatwymi w użyciu makrami, które są:

- Szybko definiowalne
- Szybka adaptacja
- Autodopasowanie
- Łatwe do ponownego użycia



Szybszy start: niektóre standardowe wzory dostępne do zdefiniowania obróbki większych części jednocześnie.

Poza standardowym programowaniem Off-Line

„Nie ma, że jeden rozmiar pasuje do wszystkiego” i „żadne rozwiązanie nie pasuje do wszystkich wariantów”. Jeżeli twoja aplikacja jest naprawdę wyjątkowa, funkcje, które przyspieszają programowanie w innych firmach mogą Ci nie pasować w twojej aplikacji. Posiadanie całego kodu i ścisła współpraca razem z naszymi klientami, aby rozwiązać ich wyzwania, zapewnia dostosowane funkcje lub zadania, import informacji z różnych źródeł idealnie dostosowany do Twoich potrzeb:

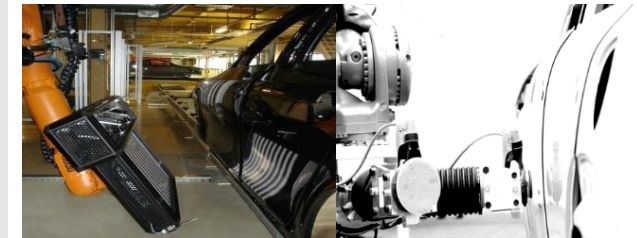
- wdrażaj to, czego naprawdę potrzebujesz
- jak naprawdę tego potrzebujesz
- łatwy w użyciu
- w odpowiednim czasie
- w sposób pragmatyczny
- przystępne cenowo, z szybkim / wysokim ROI
- przyszłościowe

AUTOMAPPPS - programowanie w kilka sekund

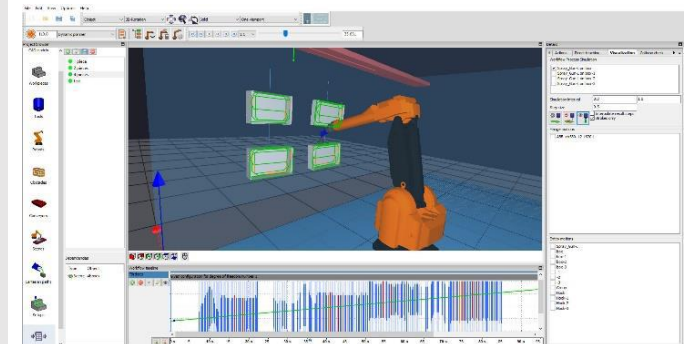
100% zautomatyzowane programowanie w czasie rzeczywistym: Generuj programy robotów w ciągu kilku sekund, nawet 1000 razy szybciej niż tradycyjnie na robocie. Automatyzuj trudne warianty nie do wykonania inaczej: MRO, gratowanie oparte na wizji, korekty kształtu lub retusz i naprawę wykrytych defektów sekundy wcześniej.

Zalety:

- automatyzuje nowe, reaktywne aplikacje
- automatyzuje wielkość partii 1
- kompensuje bardzo duże odchylenia pozycyjne
- obsługuje ekonomiczne śledzenie linii
- minimalny czas reakcji
- automatyczne planowanie
- skrócony czas cyklu



Naprawa punktowa i MRO. Zdjęcia dzięki uprzejmości Micro-Epsilon Messtechnik GmbH & CoKG oraz ATENSOR Engineering and Technology Systems GmbH

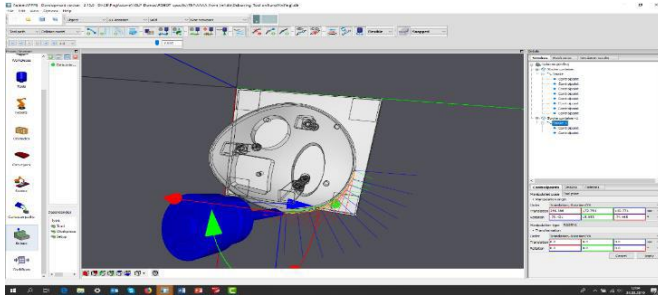


Wizualizacja malowania wielu części w szafie. Automatyczne generowanie dla nowych, różnych części i pozycji w komórce

Programowanie oparte na funkcjach CAD

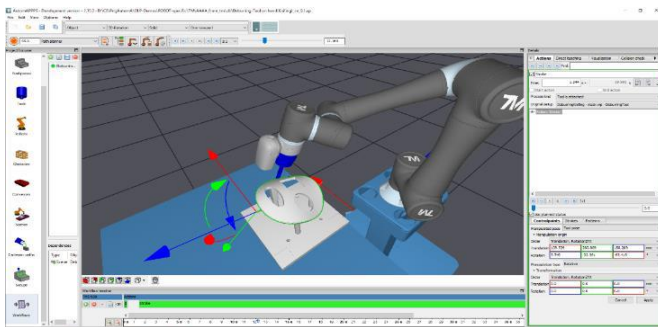
Korzystanie z funkcji CAD, procesów programowania staje się szybszy, łatwiejszy, dokładniejszy, np .:

- przycinanie, gratowanie, cięcie wodą, cięcie
- Szlifowanie spawów, spawanie, dozowanie



Funkcje CAD do szybszego programowania zadań opartych na krawędziach / funkcjach.

Wybór funkcji do definiowania zestawów narzędzi i po prostu klikając w tę funkcja, którą chcesz zastosować, a narzędzie podąża za nią to automatycznie.

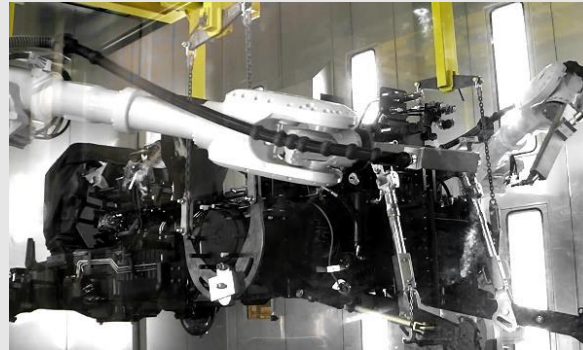


Śledzenie kobotem (kontrolowane siłą) w symulacji i rzeczywiste.

Procesy optymalnie obsługiwane przez symulację i moduły procesu (opcje):

- malowanie proszkowe i malowanie na mokro
- szlifowanie + polerowanie
- kontakt czyszczący (szciotki / „miecz robota”)
- czyszczenie bezdotykowe (woda, CO2)
- suszenie, piaskowanie, śrutowanie, spawanie
- kontrola powierzchni / kontrola farby, wizja 3D
- i wiele więcej...

Inne procesy za pośrednictwem wtyczek lub na żądanie.



Przykładowe procesy: czyszczenie, suszenie, powlekanie proszkowe. Dolny obraz dzięki uprzejmości Jungheinrich Moosburg AG & Co. KG.

Wymagania

PC (Desktop / Notebook, IPC) z:

- 8 GB pamięci RAM
- 100 GB HDD
- Podstawowa karta graficzna 3D
- Wygraj 7,8,10 (zapytaj o Linuksa)

Formaty danych:

- STEP, IGES, JT, STL
- CAD lub czujnik

Roboty:

- 20 wspieranych producentów m.in. HANWHA, KUKA, FANUC, MITSUBISHI, OMRON, TECHMAN, UNIVERSAL ROBOTS, DOOSAN, RETHINK ROBOTICS, STAUBLI, COMAU
- Natywny kod robota eksportowalny - gotowy do przesłania

Modele licencji

- Z kluczem sprzętowym (łatwa zmiana komputera / notebooka)
- Stałe i tymczasowe (do wynajęcia) i próby
- 12 miesięcy bezpłatnej pomocy technicznej i aktualizacji oprogramowania opcjonalnie rozszerzony

Dystrybucja w Polsce

CoRobotics Sp. z o. o.

ul. Ostrobramska 101A, 04-041 Warszawa

T: +48 22 2990080

E: biuro@corobotics.pl

W: corobotics.pl