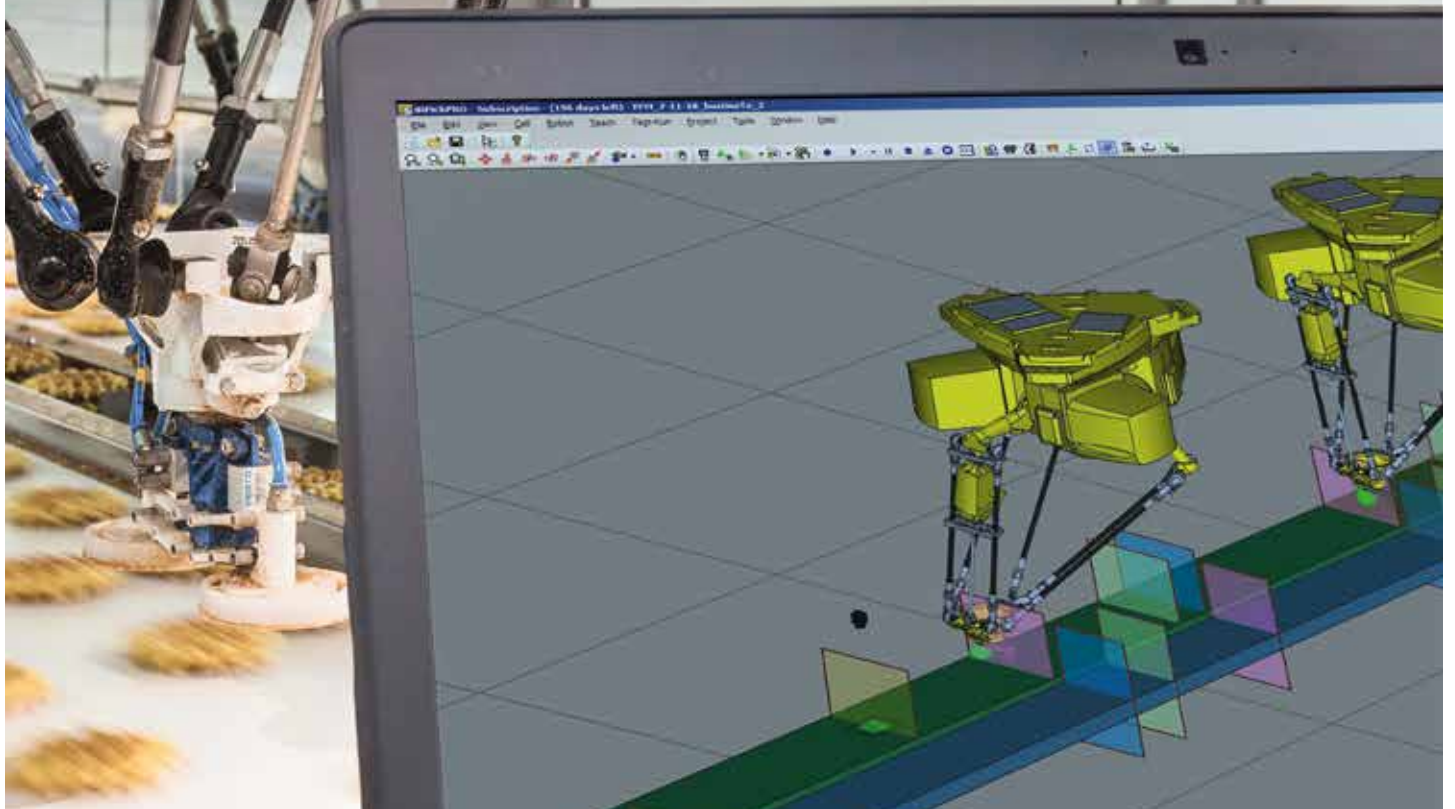


THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

iRPickPRO

Intelligente 3D Simulation
für picking



Eigenschaften

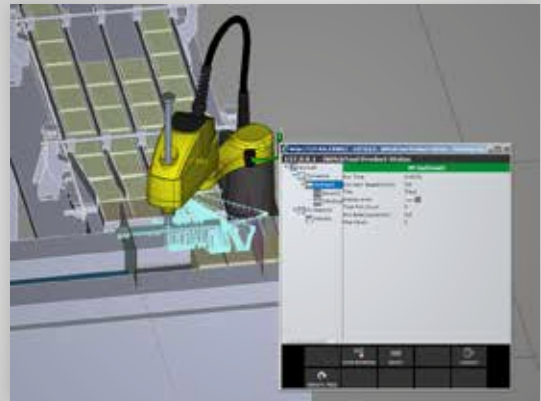
- integrierte virtuelle Robotersteuerung, **die Positionen und Zykluszeiten validiert**
- **virtuelles Teach Pendant** funktioniert wie ein reales Teach Pendant und bietet eine realistische Programmierumgebung
- **Leistungs- und Erreichbarkeitskontrollen**, Kollisionserkennung und genaue Zykluszeitschätzung
- **mit realem Roboter verbindbar** für schnellen Upload und Download
- detaillierte **Hilfe und „How To“ Anleitungen** um einen erfolgreichen Start zu gewährleisten

FANUC *iRPickPRO* – Optimieren Sie Ihren Roboterprozess offline

- **Workcell Wizard** führt den Benutzer Schritt für Schritt durch den den Applikationsentwicklungsprozess des High Speed Picking/Packing, inkl. Robotermodell, Steuerung, Greifer, Förderband, etc.
- **Workcell Browser** ermöglicht schnellen Zugriff zu jeglichen Details der Arbeitszelle, die erweitert, geprüft und angepasst werden können
- **Structured Menus** ermöglicht schnellen Zugriff zu Teilen, die für die Inbetriebnahme des Greifers, des Förderbandes oder feste Standorte benötigt werden
- **Das TP Programm** wird entsprechend der Systemkonfiguration automatisch generiert

Vorteile

- **Applikationsuntersuchung** - die Programmierung kann starten, bevor das tatsächliche Robotersystem installiert ist
- **schnell und genau** - Importieren von CAD Daten für das Zellenlayout
- **einfache Simulation** - Simulieren des Robotersystembetriebs und der Systemleistung
- **verbessern und debuggen** - mit der laufenden Produktionslinie können Bediener die Programme verbessern und anpassen ohne Ausfallzeit und Produktionsverluste
- **schnelle und kosteneffiziente Fehlersuche** durch einfaches Laden eines Roboter Backups



Prozessverifizierung

- **Die genaue Zykluszeit** kann durch die laufende Robotersimulation kalkuliert werden
- **Die Profiler Funktion** analysiert und zeigt die Ausführung, Bewegung und Wartezeit für jede Programmzeile
- **Die visuelle Identifikation der Kollision** während der Simulation hilft, Kollisionen zu vermeiden und ermöglicht den Austausch/die Neuprogrammierung des Roboters
- **Anzeige des TCP Pfades** mit Bezug auf Geschwindigkeit, Orientierung und Beschleunigung. Das ermöglicht die Nachbesserung des Roboterprogramms bevor der Roboter tatsächlich einsetzt
- **Ermöglicht I/O Mapping** zwischen dem Roboter und der Arbeitszelle für Kommunikations- und Synchronisationszwecke
- **Aufnahme der Simulation** des Robotersystems für zukünftige Präsentationen und/oder Vorschläge

Teachen von Programmen

- *iRPickPRO* unterstützt die **automatische Programmerstellung**
- Mögliche Programmierung des Roboterpfades durch das eingebaute virtuelle **Teach Pendant**
- **Visuelle Anzeige** der Greifbewegung des Werkstücks
- **Profiler Funktion**, um den Pfad bezüglich der Prozess- und Bewegungszeit des Roboters anzupassen

TEST *iRPickPRO*

NOW!

WWW.FANUC.EU/ROBOGUIDE