



ROBOGUIDE È UNO STRUMENTO DI ANIMAZIONE E PROGRAMMAZIONE OFFLINE SPECIFICAMENTE SVILUPPATO PER LA PROGETTAZIONE E LA MANUTENZIONE DI SISTEMI ROBOTIZZATI. PUÒ ESSERE UTILIZZATO SIA IN UFFICIO CHE DIRETTAMENTE IN SEDE DI INSTALLAZIONE.

## » CARATTERISTICHE E VANTAGGI

- ROBOGUIDE permette di verificare il funzionamento del robot. Può ad esempio controllare eventuali interferenze tra il robot e altri oggetti, verificare le varie fasi di movimento attraverso una simulazione animata nonché monitorare il robot attraverso immagini animate.
- E' possibile importare modelli CAD di parti, macchinari e celle di lavoro. Permette di simulare il funzionamento del sistema robotizzato valutandone le prestazioni ed i tempi-ciclo.
- Include la tastiera di programmazione virtuale integrata che simula l'aspetto e il funzionamento della tastiera reale.

### CALIBRAZIONE DELLA CELLA

- ROBOGUIDE crea in modo automatico programmi di riferimento per la calibrazione e la simulazione del sistema robotizzato reale
- E' sufficiente impostare 3 posizioni del robot per poter mettere a punto l'intero processo

### COLLISION DETECTION

- La funzione Collision detection fornisce un allarme visivo in caso di collisione durante la simulazione dell'applicazione

### SEMPLICITÀ DI PROGRAMMAZIONE CON APPLICAZIONI SOFTWARE STANDARD

- E' possibile selezionare i software applicativi
- Questo permette di ridurre i costi ed accelerare notevolmente i tempi di impostazione del sistema

### SOFTWARE DI PROGRAMMAZIONE OFFLINE SEMPLICE E POTENTE

ROBOGUIDE permette una rapida programmazione attraverso la sua interfaccia utente intuitive e di facile uso:

- Permette di testare offline il layout della cella e di valutare il tempo-ciclo
  - Tecnologia di controllore virtuale per la corretta valutazione del tempo ciclo
  - Permette di simulare tutti i modelli di robot.
  - Permette di selezionare e configurare i software applicativi ArcTool, SpotTool e HandlingTool
  - Tastiera di programmazione virtuale con interfaccia analoga al robot reale per una maggiore facilità d'uso
- La programmazione offline velocizza il tempo di integrazione del sistema e ne riduce i costi
  - Valutazione del tempo-ciclo, rilevazione di collisioni e visualizzazione dell'area di lavoro
  - Visualizzazione delle traiettorie dei movimenti, possibilità di creare file video AVI
  - E' possibile importare oggetti (pezzi, pinze, attrezzature esterne) in formato IGES

### VISUALIZZAZIONE GRAFICA E VIDEO DEI PROGRAMMI ROBOT

- E' possibile visualizzare le traiettorie di movimento durante la simulazione
- E' possibile creare un filmato AVI della simulazione
- La visualizzazione grafica della simulazione fornisce una valida documentazione del sistema, fornendo materiale utile per la sua valutazione

### IMPORTAZIONE DI FILE CAD IN FORMATO IGES

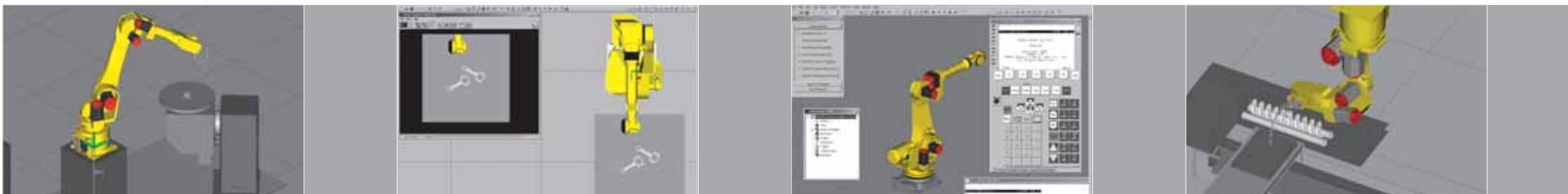
- I disegni CAD importati aiutano a creare il layout del sistema e permettono una rapida e completa valutazione del suo funzionamento

### FUNZIONE PROFILER

- Questa funzione permette di analizzare la sincronizzazione di ogni linea di programma per raggiungere il miglior risultato in termini di tempo-ciclo

### TASTIERA DI PROGRAMMAZIONE VIRTUALE

- Tastiera di programmazione virtuale con interfaccia analoga al robot reale per una maggiore facilità d'uso
- Non richiede alcun addestramento specifico



## **PACCHETTO OPZIONALE: CHAMFERING PRO PER APPLICAZIONI DI SBAVATURA INTELLIGENTI**

- Questo pacchetto opzionale permette di creare un'applicazione di sbavatura intelligente in 3 semplici passi
  1. Cliccare sulle linee da sbavare sui disegni CAD 3D visualizzati in ROBOGUIDE per generare il programma di sbavatura in modo del tutto automatico
  2. Simulare e controllare i programmi generati automaticamente con ROBOGUIDE
  3. Mediante l'uso del sensore di visione 3D laser, il robot riconosce la posizione delle parti ed esegue la sbavatura adattando i programmi generati con ROBOGUIDE ai pezzi reali.
- L'utilizzo dei robot intelligenti permette di generare automaticamente i programmi di sbavatura e di eliminare il ricorso alle attrezzature di posizionamento fisse. Il risultato è una cella semplice ed economica in grado di adattarsi rapidamente a pezzi diversi.

## **PACCHETTO OPZIONALE: PAINT PRO**

Il pacchetto software PaintPRO è una soluzione di programmazione grafica offline dedicata alla progettazione ed allo sviluppo di processi di verniciatura robotizzata. PaintPRO permette di creare traiettorie che possono essere utilizzate dal software applicativo PaintTool.

## **PACCHETTO OPZIONALE: WELDPRO**

WeldPro è il pacchetto software aggiuntivo di ROBOGUIDE dedicato alla saldatura ad arco.

- E' possibile progettare un sistema di saldatura utilizzando modelli CAD 3D
  - E' possibile importare modelli CAD 3D di periferiche e componenti
  - Il programma di saldatura creato include traiettorie, angoli delle torce, angoli ecc.
- Permette la rapida creazione di programmi di saldatura. I programmi generati possono essere verificati simulandoli con ROBOGUIDE

## **OPZIONE : DUAL ARM PER SALDATURA**

- Dual Arm è un'opzione Plug-in dedicata per applicazioni Dual Arm di saldatura ad arco. Un robot di manipolazione (ad esempio un R-2000*B*/165F) manipola il pezzo mentre un robot di saldatura (ad esempio un Arc Mate 100*C*) salda.
- Un percorso di saldatura può essere creato selezionando le linee sui disegni CAD visualizzati in ROBOGUIDE
- Il programma di saldatura creato include traiettorie, angoli delle torce, angoli ecc.
- I controlli di area di lavoro e collisione vengono effettuati automaticamente
- Il programma generato può essere trasferito sul controllore robot

## **OPZIONE : LINE TRACKING**

Questa opzione permette la programmazione offline di applicazione in line tracking.

## **OPZIONE : ROBOGUIDE ENHANCEMENT PLUG-INS**

Questo pacchetto opzionale permette la programmazione offline avanzata:

- Interfaccia *i*Pendant nel programma ROBOGUIDE
- Funzione AutoPlace: permette di ottimizzare il posizionamento del robot in relazione al pezzo ed alla cella

