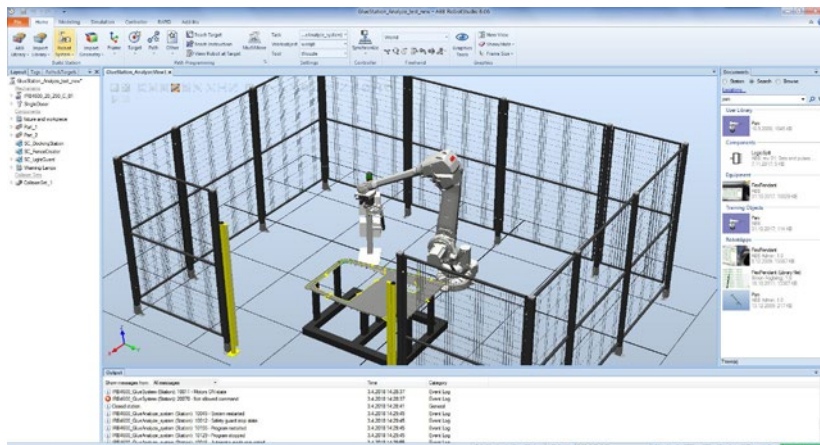


RobotStudio™ 6

Průmyslový software



RobotStudio™ pro IRC5.
Užijte si skutečné True Offline
Programming™.

Skutečné offline programování

RobotStudio™ 5 je předním produktem na trhu pro offline programování. Svými novými programovacími metodami stanovuje ABB standardy pro programování robotů po celém světě. Offline programování snižuje riziko díky vizualizaci a kontrole celkového řešení dříve, než je robot nainstalován. Díky přesnějšímu nastavení dráhy robota je výsledný čas produkce nižší a kvalita výsledných produktů vyšší.

Technologie VirtualRobot™

Pro dosažení skutečného offline režimu využívá RobotStudio™ 5 technologii ABB VirtualRobot™. Tato technologie byla vynalezena před více než deseti lety.

Multimove

S RobotStudio™ 6 pozvedlo ABB technologii VirtualRobot™ na novou úroveň. Nyní je možné mít spuštěno několik robotů současně a je podporován systém Multimove, nová technologie pro kontrolér IRC5, kdy je řízeno několik robotů z jediného kontroleru.

CAD Import

RobotStudio™ umožňuje jednoduše importovat data z běžných CAD formátů např. IGES, STEP, VRML, VDAFS, ACIS a CATIA. Pomocí těchto dat může programátor dosáhnout vyšší kvality výroby přesnějším nastavením dráhy robota.

AutoPath

Toto je jedna z funkcí RobotStudio™, která nejvíce šetří čas. Použitím CAD modelu výrobku je možné automaticky generovat body pro zaoblenou dráhu během několika minut, úkol, který by jinak trval hodiny nebo i dny.

AutoReach

Tato funkce automaticky analyzuje dosah robota a poté se již jen přesune robot nebo výrobek na takovou pozici, která je dosažitelná. Díky této funkci lze ověřit a optimalizovat rozložení výrobní buňky v řádu minut.

Path Optimization

RobotStudio™ 5 umí automaticky detekovat programy, které obsahují pohyby blízko singulární pozice, díky tomu je možné včas provést korekci. Simulation Monitor je grafický nástroj pro optimalizaci pohybů robota, červená linka indikuje průjezdové body u kterých je možnost efektivnějšího pohybu. Je možné optimalizovat rychlost TCP, zrychlení, vyhnout se singularitě nebo změnit konfiguraci os pro dosažení nižšího času cyklu.

Collision Detection

Collision detection brání poškození drahého vybavení. RobotStudio™ umí automaticky sledovat a indikovat kolizi vybraných objektů při běhu programu.

Virtual FlexPendant

Toto je grafické zobrazení reálného ovladače FlexPendant. Vše co umožňuje reálný ovladač, umožňuje i virtuální, proto jde o vynikající nástroj pro kontrolu výsledného programu tak, jak ho uvidí obsluha nebo pro školení.

True Upload and Download

Kompletní program může být přenesen do reálného kontroléru bez jakékoliv úpravy. Toto je unikátní vlastnost díky VirtualRobot™ Technology, která je nabízena jen společností ABB.

Rapid editor

S novým výkonným RAPID editorem se RobotStudio™ stává integrovaným vývojovým prostředím (IDE). Editor podporuje obvyklé funkce jako zvýraznění syntaxe, vyhledání a nahrazení, párování závorek, našeptávač, informaci o parametrech a mnohé další.

Ladění

RobotStudio™ podporuje ladění programu RAPID, díky tomu je možné nastavit body, kdy se program automaticky zastaví (breakpoints). Program RAPID tak může být procházen po krocích a lze přesně identifikovat možné příčiny poruch. WatchWindows zobrazuje vybrané proměnné během ladění v editoru RAPID. Zobrazovaná a spravovaná data se automaticky aktualizují, když řídicí jednotka přejde do stavu zastavení zpracování (v definovaných bodech).

EventManager

S EventManager lze simulovat akce, které se provedou, pokud dojde k určité události. Můžete například připojit objekt k chapadlu, když se k objektu přiblíží nebo pomocí signálu. S novým EventManager můžete snadno definovat rozsah činností, které mají být provedeny při spuštění události.

VSTA

Microsoft Visual Studio Tools for Applications (VSTA) dává možnost přizpůsobit a rozšířit chování

RobotStudio™. Pomocí tzv. VSTA addins můžete vytvořit makra v jazyce C# nebo Visual Basic, které lze spouštět při simulaci událostí. Můžete si také vytvořit své vlastní funkce a integrovat je s obvyklým grafickým rozhraním RobotStudio™. VSTA add-in jsou spravovány pomocí nového prohlížeče add-in.

MechanismModeler

Pomocí nástroje MechanismModeler mohou uživatelé modelovat své vlastní dráhy, nástroje nebo chapadla pro použití v simulaci v RobotStudio™.

ScreenRecorder

ScreenRecorder umožňuje uživateli udělat si záznam o své práci v RobotStudio™, a to buď pro celé grafické rozhraní, nebo pouze pro grafický prohlížeč. To je užitečné pro účely demonstrace a školení. ScreenRecorder je založen na technologii Microsoft Windows Media.

VirtualTime

Pomocí VirtualTime máte možnost odhadnout skutečnou dobu cyklu programu robota včetně logických instrukcí.

AutoConfiguration

Funkce AutoConfiguration umožňuje jedním kliknutím automaticky určit optimální konfiguraci robota pro celou dráhu.

Šablony instrukcí

Šablony instrukcí umožňují RobotStudio™ rozpoznat a programovat všechny instrukce v RAPID. RobotStudio™ se dodává s předdefinovanými šablonami pro všechny standardní instrukce RAPID. Máte také možnost vytvořit a sdílet šablony pro vaše vlastní procesy a instrukce.

Jazykové verze

RobotStudio™ je nyní k dispozici v angličtině, němčině, francouzštině, španělštině, italštině, čínštině a japonštině.