



RobotStudio™ 5

Industrial Software Products



RobotStudio™ para IRC5

El sector industrial está sometido a una presión competitiva cada vez mayor. Los clientes necesitan una mayor optimización de producción para poder reducir los precios y elevar la calidad.

Dejar que la programación del robot retrase el inicio de la producción de los nuevos productos no es aceptable hoy día, como tampoco lo es el paro de la producción en curso para programar piezas nuevas o modificarlas.

Arriesgarse a fabricar útiles y accesorios sin verificar primero la alcanzabilidad y la accesibilidad es una opción que ya no es viable. Los centros de producción modernos verifican las posibilidades de fabricación de las nuevas piezas durante la etapa de diseño.

A la hora de programar sus robots, la programación offline puede tener lugar en paralelo con el montaje del sistema.

Al poder programar y construir el sistema al mismo tiempo, la producción puede empezar antes y con ello reducir el tiempo de salida al mercado.

La programación offline reduce los riesgos al visualizar y confirmar las soluciones y los diseños antes de la propia instalación del robot. Además, genera una mayor calidad en las piezas gracias a la creación de trayectorias más exactas.

Para conseguir una programación offline real, RobotStudio utiliza la tecnología VirtualRobot™ de ABB. ABB inventó la tecnología VirtualRobot™ hace más de diez años.

RobotStudio 5 es el producto líder del sector en programación offline. Con sus nuevos métodos de programación, ABB marca la pauta de la programación de robots en todo el mundo.

Importación de CAD

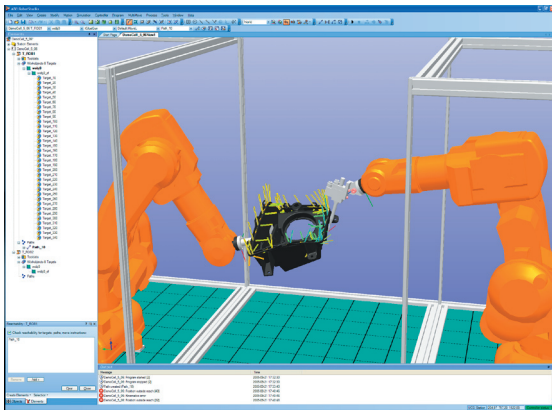
RobotStudio permite importar fácilmente datos de los principales formatos de CAD, como IGES, STEP, VRML, VDAFS, ACIS y CATIA. Al trabajar con esta información de alta precisión, el programador del robot puede generar programas de robot más exactos, lo que da lugar a una mayor calidad del producto.

AutoPath

Ésta es una de las funciones de RobotStudio que más tiempo ahorra. Al utilizar un modelo de CAD de la pieza que se desea programar, es posible generar automáticamente y en cuestión de minutos las posiciones de robot que se necesitan para seguir la curva, algo que de lo contrario requeriría horas o incluso días.

AutoReach

AutoReach analiza automáticamente las posibilidades de alcance y es una función muy práctica que permite mover simplemente el robot o la pieza de trabajo hasta que todas las posiciones puedan alcanzarse. Esto permite verificar y optimizar la disposición de la célula de trabajo en cuestión de minutos.

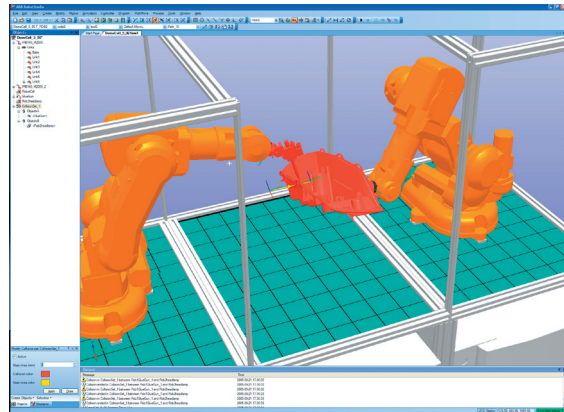


Optimización de trayectorias

RobotStudio puede detectar automáticamente los programas que contengan movimientos demasiado cercanos a las singularidades y advertir automáticamente de estos problemas, para que sea posible tomar medidas para evitar estas situaciones. El monitor de simulación es una herramienta visual que permite optimizar los movimientos del robot. Las líneas de color rojo indican qué objetivos pueden mejorarse para que el robot se mueva de la forma más efectiva. Es posible optimizar la velocidad del TCP, la aceleración, la singularidad o los ejes para mejorar los tiempos de ciclo.

Detección de colisiones

La detección de colisiones previene los costosos daños en los equipos. Al seleccionar los objetos afectados, RobotStudio controlará e indicará automáticamente si colisionarán cuando se ejecute el programa.



FlexPendant virtual

Se trata de una representación gráfica de la unidad de programación táctil real, pero controlada por VirtualRobot. Básicamente, todo lo que puede hacerse en la unidad de programación táctil real puede hacerse en la Unidad de Programación Táctil, lo que hace de esta herramienta el medio ideal para labores de enseñanza y prácticas.

Carga y descarga reales

Todo el programa de robot puede transferirse al sistema real sin necesidad de ninguna conversión. Se trata de una característica exclusiva gracias a la tecnología VirtualRobot, sólo ofrecida por ABB.

MultiMove

Con RobotStudio 5, ABB lleva su tecnología VirtualRobot a un nivel superior. Ahora es posible ejecutar varios robots virtuales a la vez y se incorpora la compatibilidad con MultiMove, la nueva tecnología de IRC5 para la ejecución de varios robots desde un mismo controlador.

