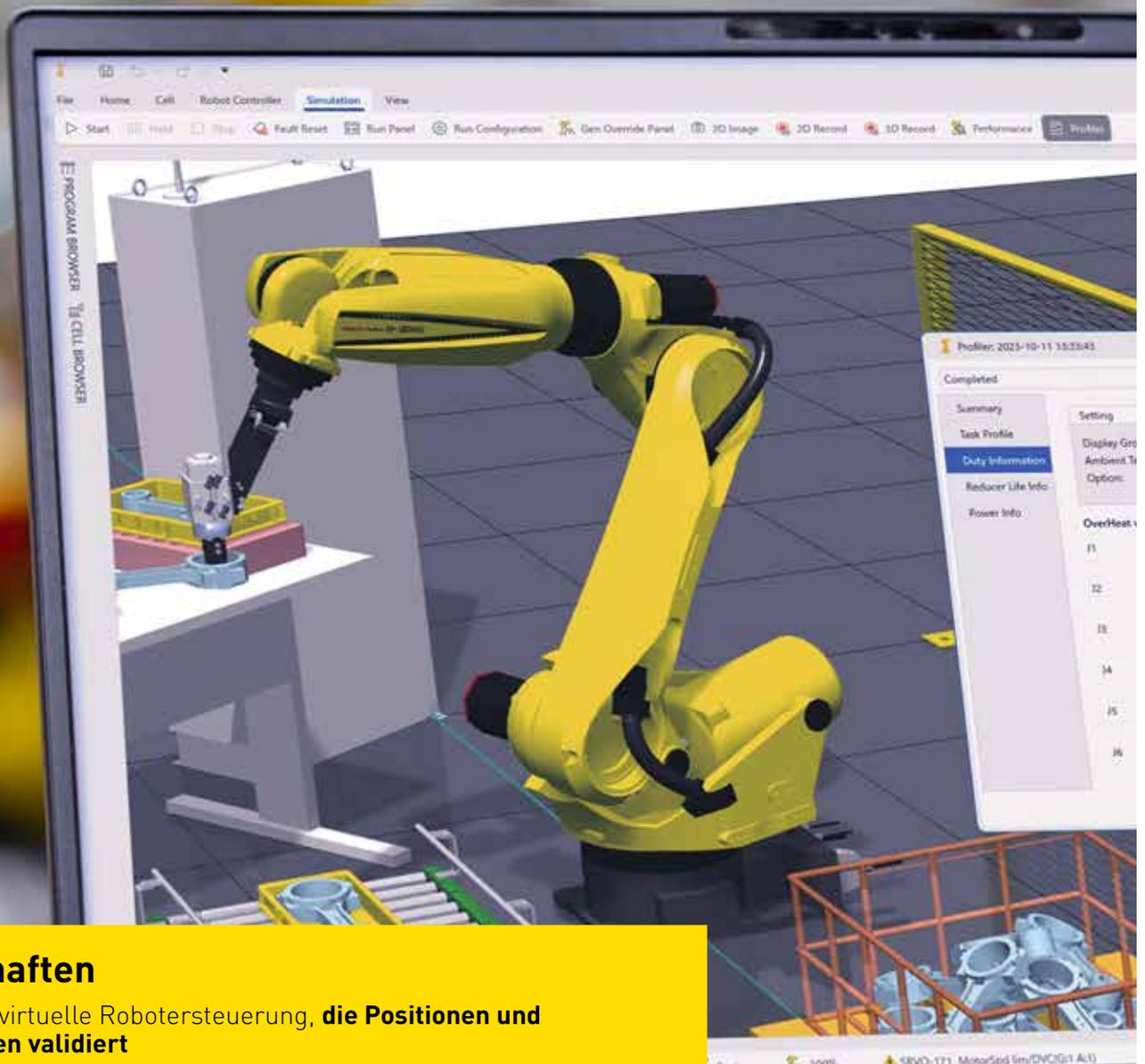


THE FACTORY AUTOMATION COMPANY

FANUC

HandlingPRO

Intelligente 3D Simulation
für Handling Aufgaben



Eigenschaften

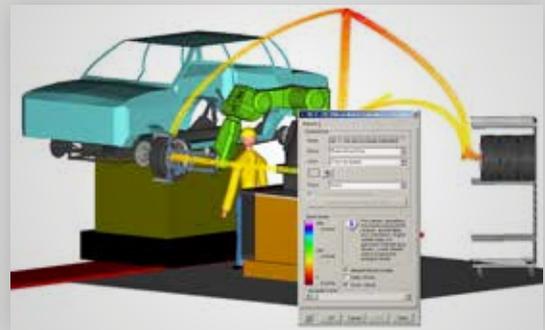
- integrierte virtuelle Robotersteuerung, **die Positionen und Zykluszeiten validiert**
- **virtuelles Teach Pendant** funktioniert wie ein reales Teach Pendant und bietet eine realistische Programmierumgebung
- **Leistungs- und Erreichbarkeitskontrollen**, Kollisionserkennung und genaue Zykluszeitenschätzung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

HandlingPRO – Optimieren Sie Ihren Roboterprozess offline

- **Workcell Wizard** führt den Benutzer Schritt für Schritt durch den den Applikationsentwicklungsprozess des Materialhandlings, inkl. Robotermodell, Steuerung, Greifer, Maschinen, etc.
- **Workcell Browser** ermöglicht schnellen Zugriff zu jeglichen Details der Arbeitszelle, die erweitert, geprüft und angepasst werden können
- **Structured Menus** ermöglicht schnellen Zugriff zu Funktionen, die für das Setups des Greifers, der Maschine oder anderer Geräte benötigt werden
- **Machine Tool Workcell Generator wizard** hilft Benutzern, die Roboterzelle in Verbindung mit einer Werkzeugmaschine zu erstellen

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

- **HandlingPRO** unterstützt die automatische Optimierung der Roboterposition
- mögliche Programmierung des Roboterpfades durch das eingebaute **virtuelle Teach Pendant**
- **visuelle Anzeige** der Greiferbewegung
- **Profiler Funktion**, um den Pfad bezüglich der Prozess- und Bewegungszeit des Roboters anzupassen

JETZT
HandlingPRO TESTEN

WWW.FANUC.EU/ROBOGUIDE