



RobOptimize - nem vej til palletering

Års erfaring med robotter har vist, at programmering vha. den håndholdte teach pendant ofte er både upraktisk og besværlig. Kjærgaard har således udviklet et stykke software, der letter programmeringsprocessen for palleteringsrobotter betydeligt.

Indtast blot dimensioner

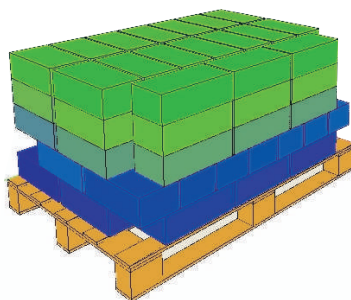
Med RobOptimize undgår man fuldstændigt at bruge den håndholdte programmeringsenhed, der følger med de fleste moderne robotter. I stedet indtaster man blot dimensionerne for henholdsvis palle og emner samt data for tilladt stakkehøjde eller antal emner totalt.

Softwaren beregner den optimale placering af emnerne på pallen, og det er endda muligt at få vist en 3D-visualisering af den færdigpakkede palle. 3D-visualiseringen er en stor hjælp, når man ønsker at vurdere det palleteringsmønster, systemet foreslår.

Lagring af forskellige rutiner

Ud fra de parametre operatøren har indtastet, genererer RobOptimize automatisk et robotprogram, som efterfølgende indlæses direkte i robotcontrolleren.

Palleteringsrutiner, der er dannet af RobOptimize, kan lagres under et hvilket som helst navn, der f.eks. refererer til det pågældende produkt, emne eller pallestørrelse.



Kjærgaard

T: 7565 0000

www.kia.dk



Tillad rotation af æsker - du vælger selv

Roboptimize gør det muligt at vælge mellem forskellige palleteringsmønstre.

Af depalleteringsmæssige årsager kan det være en fordel, at alle emner på pallen vender ens. Denne funktion er valgt som standard i Roboptimize. Hvis man derimod tillader forskellig retning på emnerne, aktiveres checkboksen Rotation tilladt.

En anden ting, der er relateret til palleteringsmønstret, er afstanden mellem emnerne. Denne parameter kan indkodes til en præcis værdi og vises på 3D-billedet.

Roboptimize håndterer endvidere brugen af mellemlægspap. Operatøren indtaster ganske enkelt de lag, der skal afsluttes med et lag pap - f.eks. 0, 2, 4 og 6.

Individuelt palleteringslayout

Hvis du har helt særlige ønsker til, hvordan æskerne skal placeres på pallen, kan

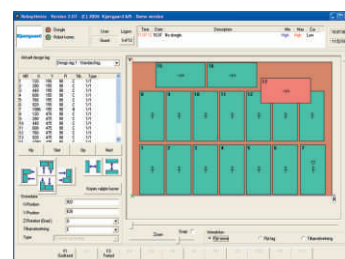
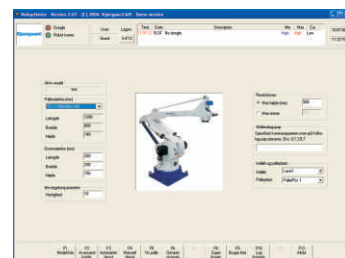
du benytte Roboptimize Designer, der gør det muligt at placere æskerne vilkårligt på pallen.

Du kan lave dit eget mønster og endda bestemme, om æskerne må rage ud over palleterens kanter. Systemet kommer dog med advarsler ved u hensigtsmæssige eller ikke-realiserbare mønstre.

Fleksibilitet kræver omtanke

I programmet får operatøren mulighed for at justere en lang række parametre som f.eks. robotens tilkørselsretning, rotation osv. Derved bliver systemet langt mere fleksibelt.

De mange indstillingsmuligheder stiller samtidig krav om en god forståelse af, hvordan en robot arbejder, og f.eks. hvor meget plads robottet optager.



Kjærgaard

Løsning · Odense · Hjallerup
Skive · Hedehusene

T: 7565 0000
F: 7565 0422

info@kia.dk
www.kia.dk

VI HAR OGSÅ
EN STANDARD
LØSNING TIL
ROBOTGUIDANCE