

CLOOS



RoboPlan Smart

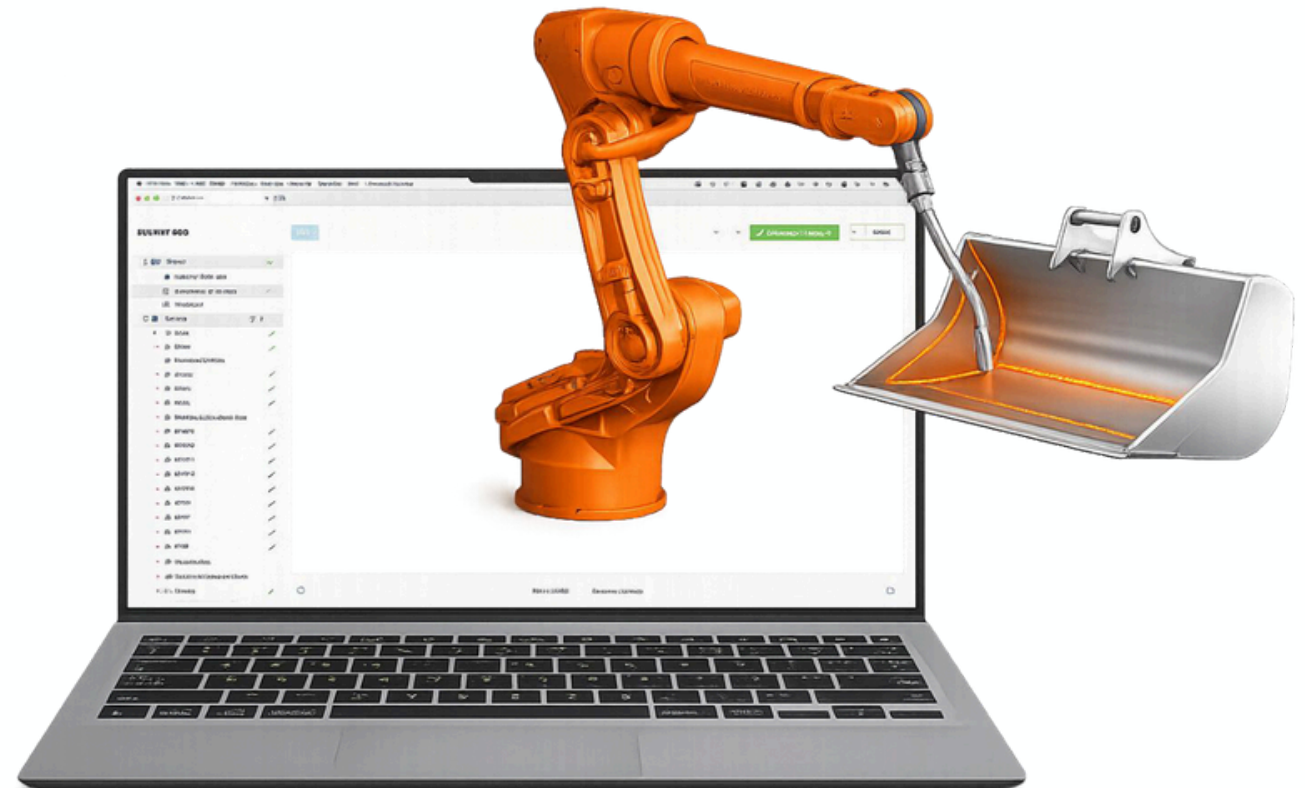
oparty na technologii



ArcNC

CONNECT WITH US!

Automatyczne programowanie robotów CLOOS



Korzyści dla użytkownika

- Proste i inteligentne programowanie
- Niewielkie wymagania w zakresie wiedzy i doświadczenia

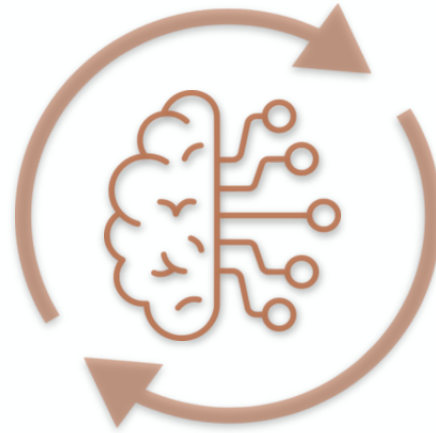


RoboPlan oparty na technologii ArcNC:

COPILOT FOR WELDERS

Automatyzacja

w możliwie największym
zakresie



Dane od użytkownika

tylko tam, gdzie to
konieczne

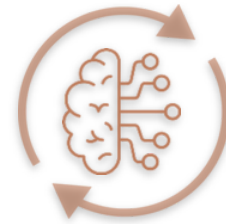
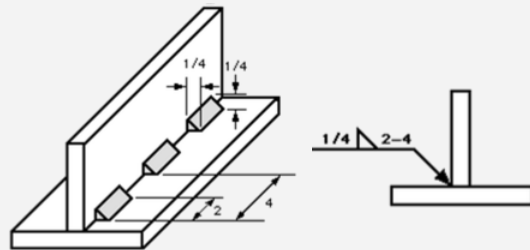
Agent AI

uczy się od użytkownika
i usprawnia automatyzację

Ty skupiasz się na spoinie, my na robotyzacji

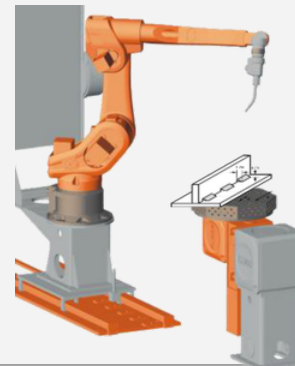
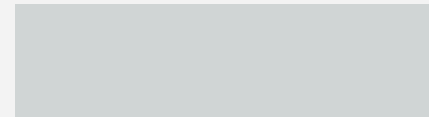
Spoiny

Dane od użytkownika



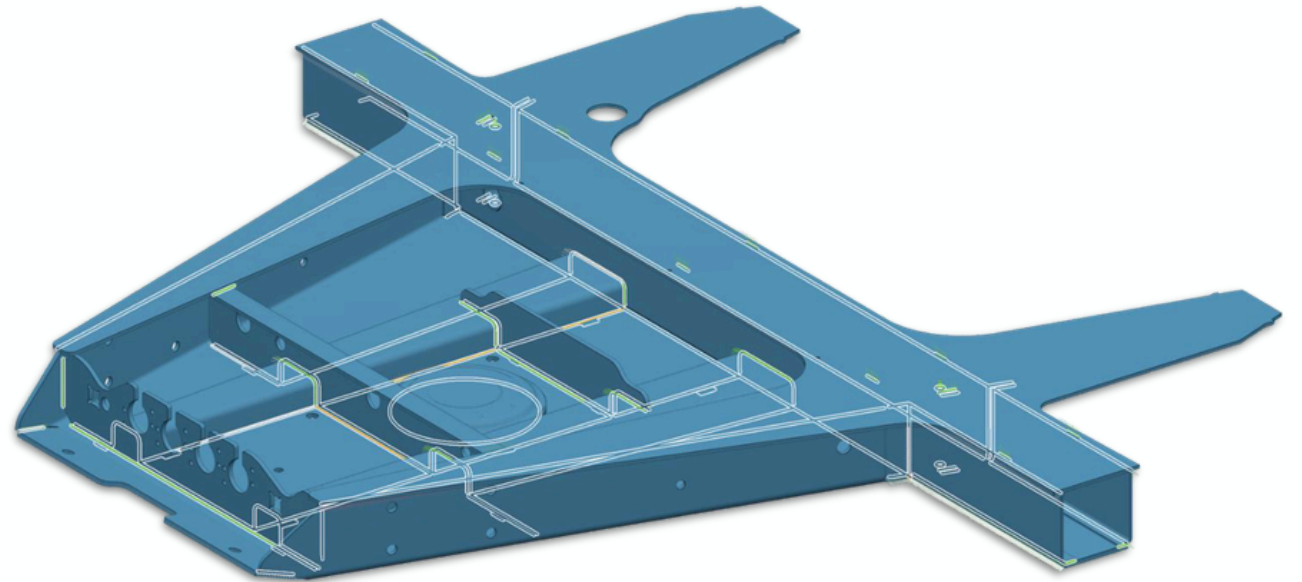
Robot

Ruchy automatyczne

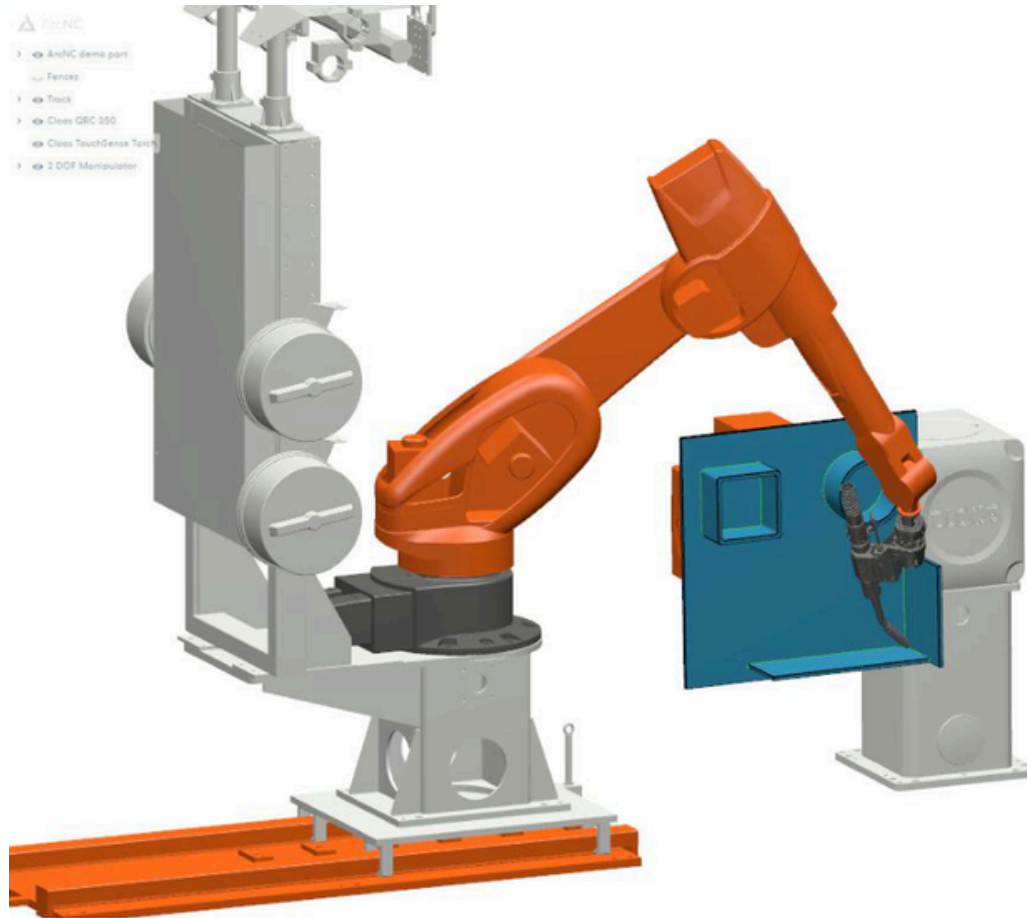


Automatyczne tworzenie spoin

Nie trzeba ich rysować w pliku STEP

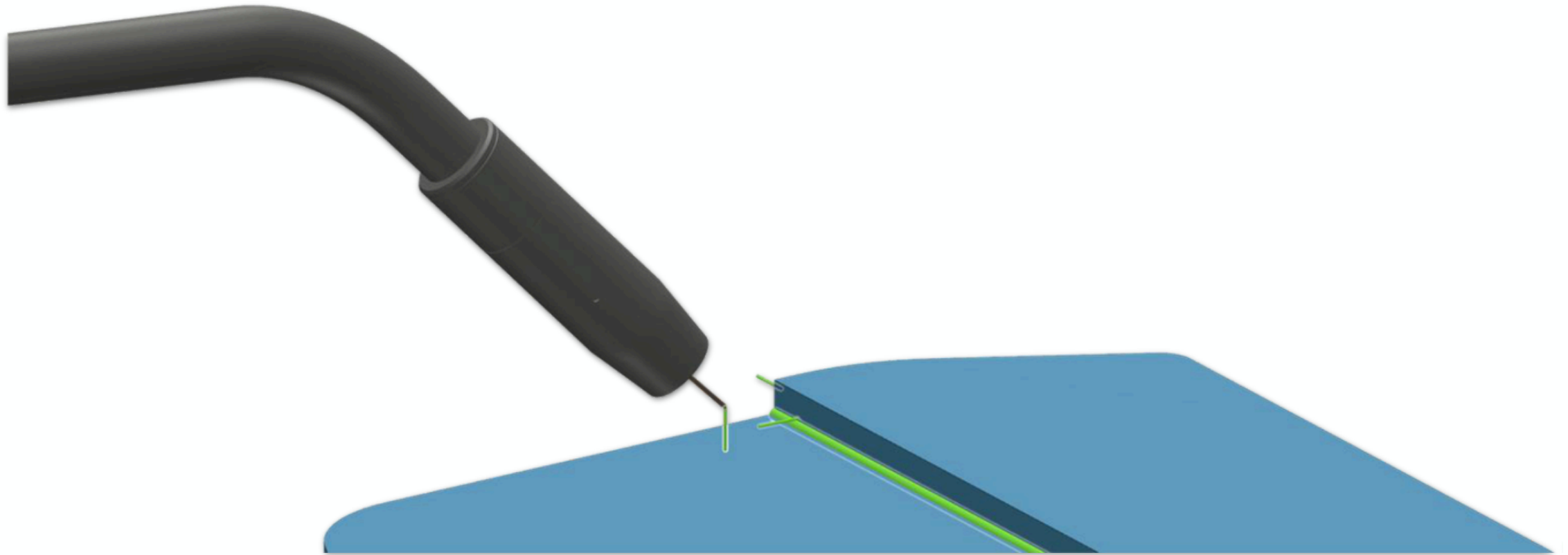


Automatyczne generowanie ruchów robota



↓	PA - 1F
↙	PB - 2F
↑	PF - 3F↑
↓	PG - 3F↓

Wyszukiwanie dotykowe (Sense Motion) generowane automatycznie



20x

szybsze programowanie

1 godz.

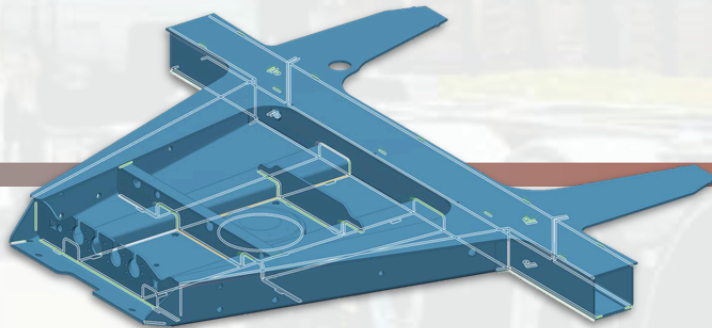
3 dni (24 godz.)

> 4 dni

ArcNC

Programowanie offline

Programowanie online



15x

krótszy czas szkolenia

1-2 godz.

5 dni

10 dni

ArcNC

Programowanie online

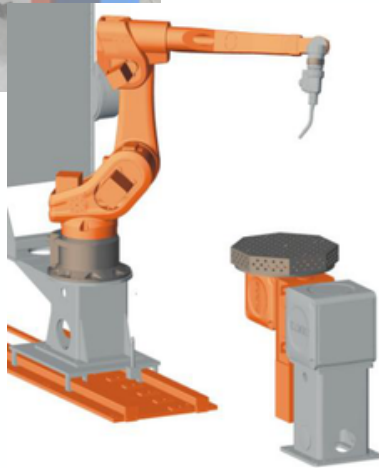
Programowanie offline

Wymagania dla stanowiska zrobotyzowanego CLOOS

- wymagana wersja oprogramowania QS 2.18
- wymagany moduł CDD
- wymagane źródło spawalnicze QINEO NexT lub QINEO StarT
- maksymalnie jeden robot 6-osiowy na celę
- robot z osiami poprzeczną, wzdłużną i pionową (maks. 3 osie liniowe)
- pozycjoner detalu z osią obrotową, uchylną i pionową oraz stacją wymiany
- wyłącznie procesy spawania MIG/MAG



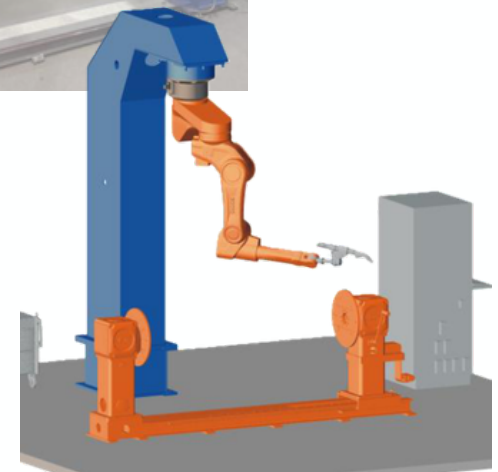
Zobacz na żywo w Centrum Technologicznym CLOOS



Rob 13



Rob 15

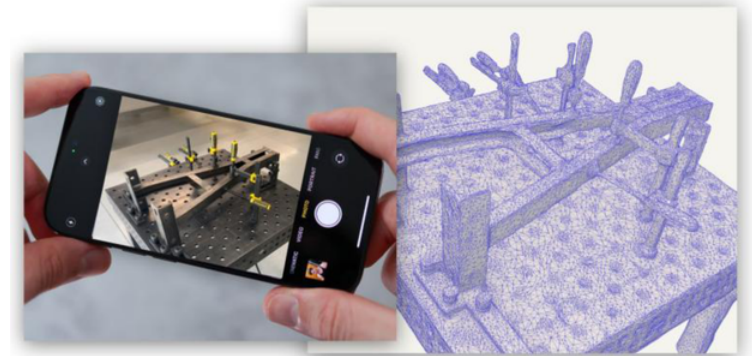
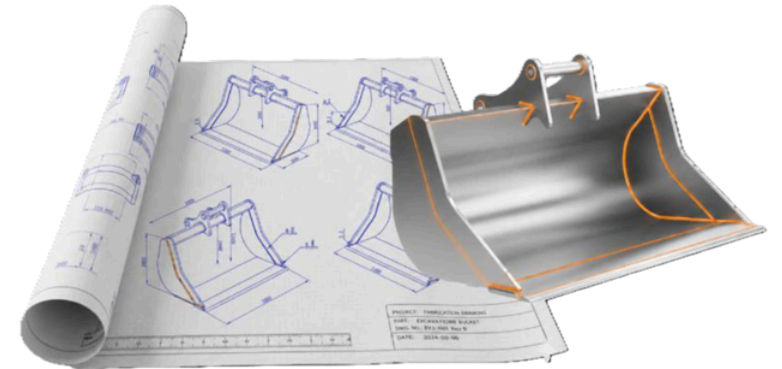


Rob 24

Kolejne etapy rozwoju



- integracja z RoboPlan Professional
- obsługa robota 7-osioowego
- agent AI do spawania
- pozycjonowanie detalu z wykorzystaniem kamery w smartfonie





CONNECT WITH US!

...Twoje wsparcie w
cyfrowej transformacji