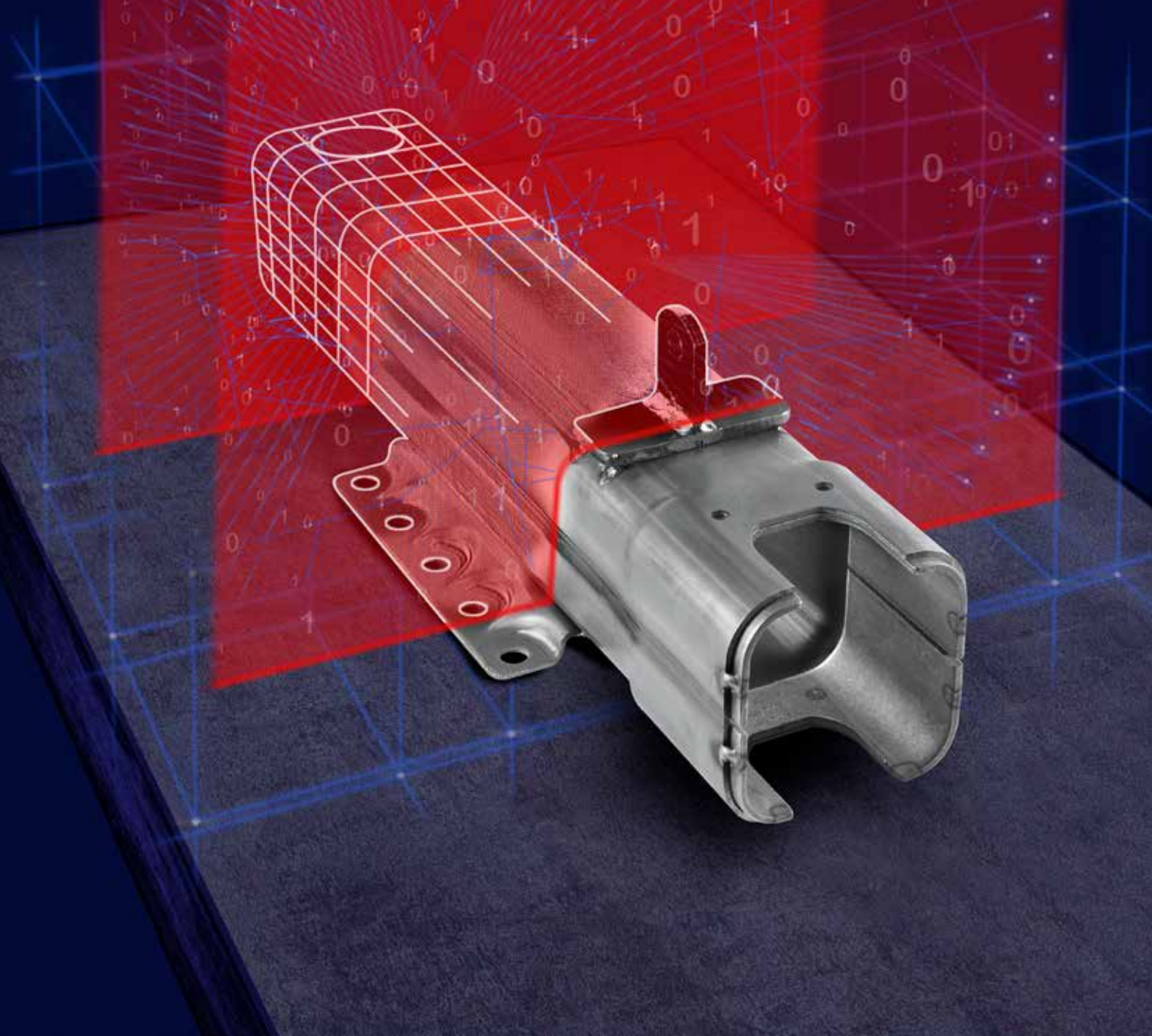




IRPS Instant Robot Programming System

Wydajne spawanie małych partii przy minimalnych działaniach programistycznych

CLOOS

Weld your way.

www.cloos.de

Instant Robot Programming System

IRPS:

Instant Robot Programming System

Chcesz spawać nawet najmniejsze partie w wydajny i zautomatyzowany sposób? Wysiłek związany z programowaniem na użytek automatycznego spawania małych partii często jest nieproporcjonalnie duży, zwłaszcza w przypadku konstrukcji stalowych i metalowych. Dzięki systemowi IRPS (Instant Robot Programming System) można w bardzo krótkim czasie utworzyć programy do zautomatyzowanego spawania. Opłacalne jest również zautomatyzowane spawanie przedmiotów obrabianych o wielkości partii 1.

Zalety systemu IRPS w skrócie:

Minimalny wysiłek związany z programowaniem

- Ogromna oszczędność czasu
- Wzrost wydajności urządzenia
- Nie jest konieczne stanowisko pracy CAD

Rozpoznawanie położenia i tolerancji przedmiotu obrabianego

- Znakomita jakość spoin
- Oszczędność czasu poprzez eliminację „ponownego uczenia się”

Zmniejszenie/brak urządzenia mocującego

- Redukcja kosztów inwestycji
- Minimalizacja czasu zbrojenia

Skrócenie czasu planowania

- Produkcja just-in-time
- Zmniejszone wykorzystanie personelu i materiałów
- Krótkie czasy dostawy

Intuicyjna obsługa

- Elastyczne wykorzystanie personelu i minimalne wymagania szkoleniowe
- Nie jest wymagana wiedza z zakresu programowania robotów i spawania

Kontrola i zmiana

IRPS ma wiele funkcji, dzięki którym można łatwo i intuicyjnie edytować na monitorze wygenerowane dane 3D przedmiotu obrabianego:

- Długość spoiny
- Kierunek spawania spoiny
- Kolejność spoin
- Kąt natarcia i odległość palnika spawalniczego od spoiny
- Zmiany parametrów spawania
- Ustawianie punktów spinania
- Wstawianie dotykowych przesunięć referencyjnych 2D
- Wytwarzanie torów do spawania wielowarstwowego



Jak to działa:

1.

Umieszczenie

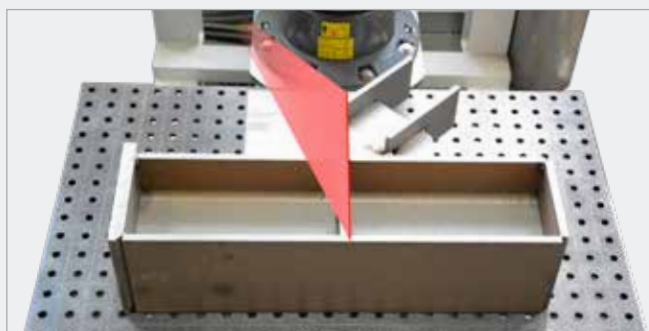
Operator najpierw swobodnie ustawia spięty przedmiot obrabiany na stanowisku zrobotyzowanym.



2.

Skanowanie

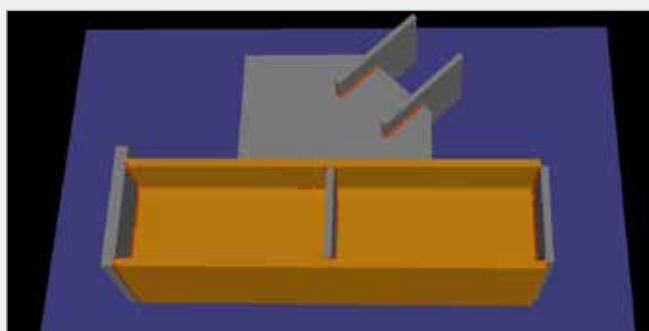
Skaner zamontowany na wózku wzdłużnym skanuje powierzchnię roboczą stanowiska zrobotyzowanego i zapisuje wynik.



3.

Wizualizacja

IRPS konwertuje zapisane dane skanera na model 3D. Program do spawania jest generowany automatycznie na podstawie porównania modelu 3D z geometrią elementu zapisaną w IRPS. Następnie IRPS przesyła całkowicie wygenerowany program zawierający wszystkie dane dotyczące spawania do sterownika robota.



4.

Spawanie

Operator rozpoczyna proces spawania za pomocą przycisku na monitorze IRPS.



Na całym świecie!

**Przedstawiciel w Polsce**

Cloos Polska Sp. z o.o.
ul. Stawki 5
58-100 Świdnica

Telefon: +48 (74) 851 86 60
Faks: +48 (74) 851 86 61
E-mail: firma@cloos.pl
www.cloos.pl

CLOOS

Weld your way.