



EL ROBOGUIDE ES UNA HERRAMIENTA DE ANIMACIÓN ESPECÍFICAMENTE DESARROLLADA PARA LA PRODUCCIÓN Y MANTENIMIENTO DE SISTEMAS DE ROBOTS. PUEDE SER UTILIZADO TANTO EN LA OFICINA COMO EN LA FÁBRICA.

## » CARACTERÍSTICAS Y VENTAJAS

- ROBOGUIDE tiene como objetivo verificar la operación del robot. Por ejemplo, puede buscar posibles interferencias entre el robot y otros objetos, verificar varias operaciones con una simulación animada o incluso monitorizar un robot con una imagen animada.
- Los ingenieros de ventas y de aplicaciones pueden importar modelos CAD de piezas, máquinas-herramienta y células de trabajo. Es fácil simular las operaciones y el rendimiento del sistema del robot y evaluar el alcance y los tiempos de ciclo.
- Incluye un "Integrated Virtual Teach Pendant" que parece y opera como un Teach Pendant real.

### CALIBRADO DE CÉLULA Y USER FRAME ROBOGUIDE

- Crea automáticamente programas de referencia para calibrar la simulación según el sistema de robot real.
- Tres posiciones del robot dadas permiten ajustar el proceso entero.

### COLLISION DETECTION

La característica de detección de colisión da una advertencia visual en caso de colisiones durante la simulación del robot.

### FÁCIL PROGRAMACIÓN DE LAS HERRAMIENTAS DE SOFTWARE ESTÁNDARS

- Los paquetes de software de aplicación se pueden seleccionar y configurar con ROBOGUIDE.
- Esto reduce el coste del sistema y acelera drásticamente el arranque del sistema.

### POTENTE SOFTWARE DE PROGRAMACIÓN OFFLINE FÁCIL DE UTILIZAR

ROBOGUIDE permite una potente programación con una interfaz intuitiva y fácil de usar

- El diseño de la célula y el tiempo de ciclo se pueden testear offline
  - Tecnología de controlador virtual para alcances y tiempos de ciclo reales
  - Todos los modelos de robots (R-J3/B) pueden simularse. Los softwares de aplicación ArcTool, SpotTool y HandlingTool pueden ser seleccionados y configurados.
  - Fácil de utilizar con Virtual Teach Pendant (menús y pantallas iguales a las del robot real)
- La programación offline agiliza la integración del sistema y reduce costes
  - Analizador de tiempos de ciclo; detección de colisión y visualización del entorno de trabajo.
  - Visualización del trazado como Node Map; salida de vídeo AVI
  - Importación de piezas de trabajo, herramientas, accesorios y obstáculos en formato de IGES

### VISUALIZACIÓN GRÁFICA Y VIDEO DE LOS PROGRAMAS DEL ROBOT

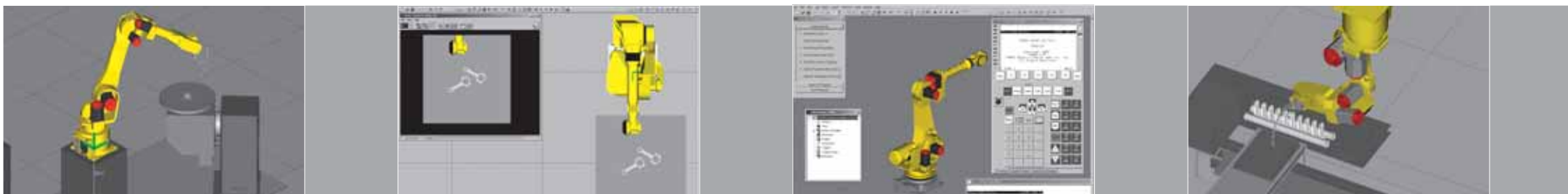
- Trazado del movimiento exhibido durante la prueba
- Posible salida de archivo de vídeo AVI
- Salida gráfica de los resultados para rápida documentación y toma de decisiones

### IMPORTACIÓN DE DATOS CAD EN FORMATO IGES

- Los formatos importados ayudan a construir el diseño del sistema y a evaluar las operaciones del sistema rápida y exhaustivamente.

### PROFILER FUNCTION

- El analizador de programas de Teach Pendant analiza el tiempo de cada línea de programa para lograr los mejores tiempos de ciclo.



## TEACH PENDANT VIRTUAL

- Fácil de utilizar, menús y pantallas iguales a las del robot real
- No es necesario una formación especial

## PAQUETE OPCIONAL: CHAMFERING PRO PARA DESBARBADO INTELIGENTE

Desbarbado robotizado con Intelligent Deburring Package en 3 pasos fáciles:

1. PASO 1: Haz clic en las líneas a desbarbar en los datos 3D CAD de las piezas mostradas en la pantalla de ROBOGUIDE para generar automáticamente los programas de desbarbado del robot.

2. PASO 2: Simula y comprueba los programas de desbarbado generados automáticamente en la pantalla de ROBOGUIDE.

3. PASO 3: Utilizando el sensor de visión láser 3D (V-500/A/3DL), el robot inteligente reconoce la posición de las piezas suministradas a la célula y realiza la aplicación de desbarbado adecuando el programa generado en ROBOGUIDE a las piezas reales.

El uso de robots inteligentes permite la generación automática de programas de desbarbado y la eliminación de dispositivos de fijación. El resultado son células de desbarbado simples y de bajo coste que pueden adaptarse fácilmente a cambios en las piezas.

## PAQUETE OPCIONAL: PAINT PRO

El software PaintPRO de FANUC Robotics es una solución de programación gráfica offline que simplifica la implementación de trayectorias de robot y el desarrollo de procesos de pintura. PaintPRO está especialmente diseñado para crear trayectorias que pueden ser utilizadas por el paquete de software de aplicación PaintTool con el controlador R-J3iB de FANUC Robotics.

## PAQUETE OPCIONAL: PALLET PRO

El paquete de simulación de paletizado PalletPRO ayuda a ahorrar tiempo y costes para el desarrollo y la integración de sistemas robotizados de paletizado y despaletizado. PalletPRO se incorpora al controlador de robot virtual de FANUC Robotics y es un plug-in opcional para el ROBOGUIDE. La librería CAD de componentes de células de paletizado incorporada en el PalletPRO permite a los usuarios configurar offline células de paletizado 3D, como la configuración de carga de la unidad, configuración de trayectoria óptima y configuración de la garra.

También permite personalizar las secuencias de paletizado vía un Virtual Teach Pendant integrado. La verificación de alcance, detección de colisión, validación del rendimiento del sistema y otras operaciones visuales de paletizado son simuladas en el entorno virtual de PalletPRO.

## PAQUETE OPCIONAL: WELDPRO

Weldpro es una extensión de ROBOGUIDE dedicada a la soldadura al arco.

- Un sistema de soldadura puede ser fácilmente configurado utilizando modelos 3D CAD de piezas.
- Los dispositivos periféricos se añaden fácilmente.
- Un programa de soldadura se crea con la designación de una trayectoria, el ángulo de la antorcha, el ángulo del recorrido y así sucesivamente por un operador.
- Un programa de soldadura para un robot se genera fácilmente. El programa generado puede ser verificado en el ROBOGUIDE mediante una animación.

## OPCIÓN: PROGRAMACIÓN DE DUAL ARM PARA SOLDADURA

El Dual Arm es un plug-in opcional dedicado a aplicaciones de soldadura al arco Dual Arm. Un robot de manipulación (p. ej. un R-2000/A/165F), sostiene la pieza de trabajo, mientras el robot de soldadura al arco (p. ej., Arc Mate 100/C) está soldando.

- Se puede especificar una trayectoria de soldadura haciendo clic en la línea del modelo CAD.
- Un programa de soldadura se genera con la designación del ángulo de la antorcha, el ángulo de recorrido y así sucesivamente por el operador.
- Automáticamente se realiza el chequeo del límite de movimiento del robot y de la interferencia entre la pieza y otros objetos.
- El programa generado se transfiere al controlador del robot real.

## OPCIÓN: LINE TRACKING

Esta opción permite la programación offline de aplicaciones de Line Tracking.

## OPCIÓN: PLUG-INS DE MEJORA DEL ROBOGUIDE

Este paquete adicional permite mejorar las funciones de programación offline:

- Interfaz iPendant en el programa ROBOGUIDE.
- Función AutoPlace, que posiciona automáticamente el robot en función a la pieza de trabajo.

