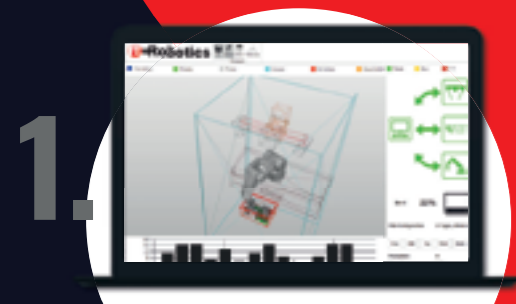


SOFTWARE



SMART PICK 3D SOLID

Przyjazny dla użytkownika interfejs umożliwia integrację robota z systemem wizyjnym i autonomicznie konfiguruje mapowanie obiektów przy wykorzystaniu plików CAD

- Zarządzanie chwytakiem i punktami chwytania
- Zarządzanie robotami z bezkolizyjnymi trajektoriami
- Filtry oprogramowania do zarządzania powierzchniami odbijającymi światło

DWIE WERSJE OPROGRAMOWANIA



SMART PICK 3D SOLID

Pełna wersja ze wszystkimi funkcjami. Przeznaczony do losowo umieszczonych obiektów.



SMART PICK 3D SOLID LAYER

Brak obliczania inteligentnej trajektorii robota.

To tańsze rozwiązanie przeznaczone jest do wybierania obiektów z warstw.



TWIN PICK

Twin Pick to oparty na chmurze symulator bin-picking, który pozwala użytkownikom odtworzyć cały projekt, zaczynając od pliku CAD, rozmiaru pojemnika i zastosowanego robota. Pozwala to na szybkie i wiarygodne testy wykonalności.



z TWIN PICK

- Zarządzanie i projektowanie chwytaków
- Symulacja obiektów losowo spadających do kosza
- Symulacja kinematyki robota
- Pełna kontrola kolizji między produktami, robotem, chwytakiem i pojemnikiem
- Narzędzie do eksportu wideo



bez TWIN PICK

- Najbardziej krytyczne wymagające naprawy przypadki związane z konstrukcją chwytaka i pozycjonowaniem pojemnika
- Dłgie czasy konfiguracji
- Wyższe koszty zarządzania

PLATFORMA W CHMURZE

Dzięki technologii opartej na chmurze możesz przeprowadzać szeroko zakrojone testy przy użyciu naszych serwerów, zachowując jednocześnie wolne systemy. Na przykład: możesz symulować kilka scenariuszy bin-picking, jednocześnie wyłączając komputer i wznawiając pracę, gdy możesz ponownie się zalogować.

SYSTEM EYET+ PICK JEST W CAŁOŚCI ZAPROJEKTOWANY I STWORZONY WE WŁOSZECH PRZEZ IT+ROBOTICS S.R.L.

IT+Robotics

www.indeq.pl
info@indeq.pl

IT+Robotics

EYET+ PICK

**WYSOKIEJ
WYDAJNOŚĆ
SYSTEM
BIN PICKING**

System 3D do losowego pobierania elementów z pojemników (bin picking)



Zobacz jak to działa!

EYET+ PICK

DLACZEGO WARTO WYBRAĆ SYSTEM BIN-PICKING?

1.

Operator nie jest już więcej poddawany ciężkiej pracy, ale koncentruje się na poprawie wydajności linii i jej prawidłowej obsłudze.

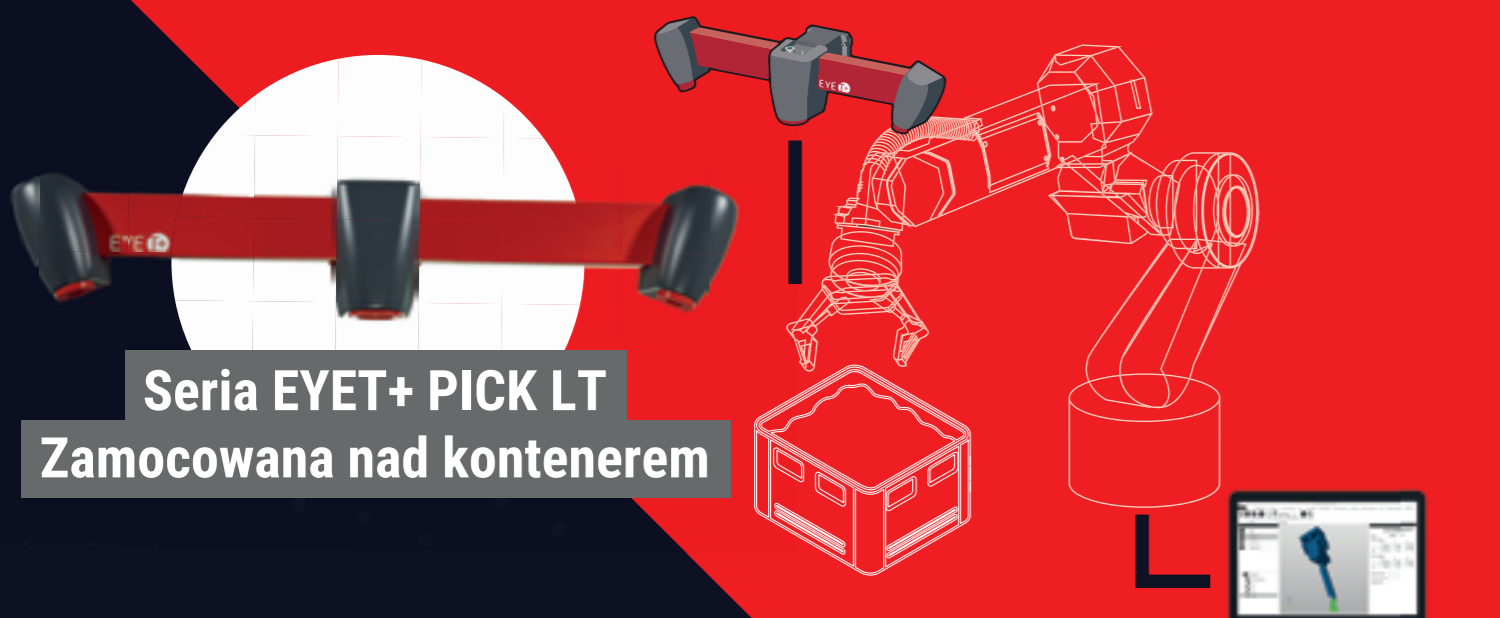
2.

Nie musisz już zmieniać elementów mechanicznych podczas zmiany produktu, system ten zrobi to za ciebie.

3.

Kompaktowe i elastyczne rozwiązanie. Możesz zainstalować system bez zmiany linii produkcyjnej

DWIE SERIE MODELI DO ZASTOSOWANIA PRZY RÓŻNYCH WERSJACH APLIKACJI BIN PICKING



Seria EYET+ PICK LT
Zamocowana nad kontenerem



SMART PICK 3D SOLID

Seria EYET+ PICK ZV
na-Robocie

DLACZEGO WYBRAĆ NASZ SYSTEM BIN-PICKING?



ZARZĄDZAJ SYSTEMEM AUTONOMICZNIE

Zapewniamy wszystkie narzędzia potrzebne do samodzielnego działania:

- Będziesz mógł konfigurować nowe produkty bez dodatkowych kosztów
- Baza wiedzy i samouczki online
- Kursy szkoleniowe dotyczące zarządzania Twoimi systemami



KOSZTY ZAMIENNE I CZAS INSTALACJI

Przyspiesz testy wykonalności i wyeliminuj niedogodności podczas instalacji:

- Skróć czas instalacji dzięki naszemu Digital Twin do bin-picking
- Jednostki demonstracyjne dostępne są do szybkiego i skutecznego testowania
- Dostępna pomoc zdalna lub na miejscu



ZWIĘKSZ WYDAJNOŚĆ

Zoptymalizuj swój zwrot z inwestycji:

- Zoptymalizuj proces, korzystając z naszego Digital Twin bin-picking
- Szybkie czasy cyklu dzięki naszym algorytmom predykcyjnym
- Zwiększ ogólną wydajność swojej instalacji

FAQ

Czy obsługiwane jest pobieranie z wielu pojemników?

Tak, nasz EyeT+ Pick ZV został specjalnie opracowany pod kątem tego typu przypadków

Jakie marki robotów wspierasz?

Kuka, ABB, Fanuc, Yaskawa, Kawasaki, UR, Doosan, Comau, Staubli. Lista powiększa się z dnia na dzień, możemy również dodawać roboty na konkretne zapytania

A co z objętymi obszarami?

Począwszy od mniejszych kontenerów do 1200mm x 800mm x 1000mm, a nawet większych w przypadku specjalnych projektów niestandardowych

Czy dostępny jest kod robota?

Tak, również dla głównych marek robotów i sterowników PLC

Jak komunikować się z robotem?

TCP/IP, przemysłowe magistrale (Devicenet, Profibus, CANOpen, EthernetIP, EtherCAT, Profinet), Siemens S7, ROS

A co z konserwacją?

Nie ma potrzeby planowej konserwacji, dostarczony system jest wstępnie skalibrowany

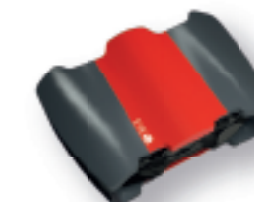
Jak przeprowadzić test wykonalności?

Możesz użyć naszego cyfrowego oprogramowania do bin-pickingu: Twin Pick. Możesz symulować projekty i eksportować filmy, aby pokazać je klientowi. Skontaktuj się z nami, aby uzyskać bezpłatne demo

Czy jest możliwe przeprowadzenie bardzo dokładnego testu funkcjonalności maszyny?

Tak, korzystając z naszego dodatkowego modułu wizyjnego Visual Align.

KARTA TECHNICZNA



EyeT+ Pick LT to system wizyjny 3D oparty na triangulacji podwójnego lasera.

Urządzenie LT-20 integruje czujnik zdolności osiągnięcia 350 akwizycji na sekundę w pełnym formacie..

EyeT+ Pick ZV to system wizyjny 3D, który integrujemy z robotem bez ograniczania jego zasięgów w obszarze jego pracy. System działa nawet z najmniejszymi co-botami.

Poza tym, że jest on wyjątkowo lekki i kompaktowy, to system ten wykonuje bardzo szybkie akwizycje z niewielkim wpływem na czas cyklu.

EYE+ PICK

ROZMIAR KOSZA 600x400 mm wysokość 300

Urządzenie	LT-20-400	ZV-2
Odległość robocza (nad koszem - mm)	900	600
Rozdzielczość przestrzenna (mm)	0,20-0,26	0.32 - 0.5
Sposób montażu	Przytwierdzony	Na robocie

ROZMIAR KOSZA 800x600 mm wysokość 600

Urządzenie	LT-20-700	ZV-2
Odległość robocza (nad koszem - mm)	1000	900
Rozdzielczość przestrzenna (mm)	0,35-0,56	0,51-0,84
Sposób montażu	Przytwierdzony	Na robocie

ROZMIAR KOSZA 1200x800 mm wysokość 1000

Urządzenie	LT-20-900
Odległość robocza (nad koszem - mm)	1300
Rozdzielczość przestrzenna (mm)	0,43-0,80
Sposób montażu	Przytwierdzony

UWAGA: UWAGA: Standardowe modele LT, możliwość dostosowania. ZV jest zalecany w scenariuszach z wieloma pojemnikami, ponieważ jest zamocowany na robocie. Wytrzymałe wersje dostępne również na życzenie.

