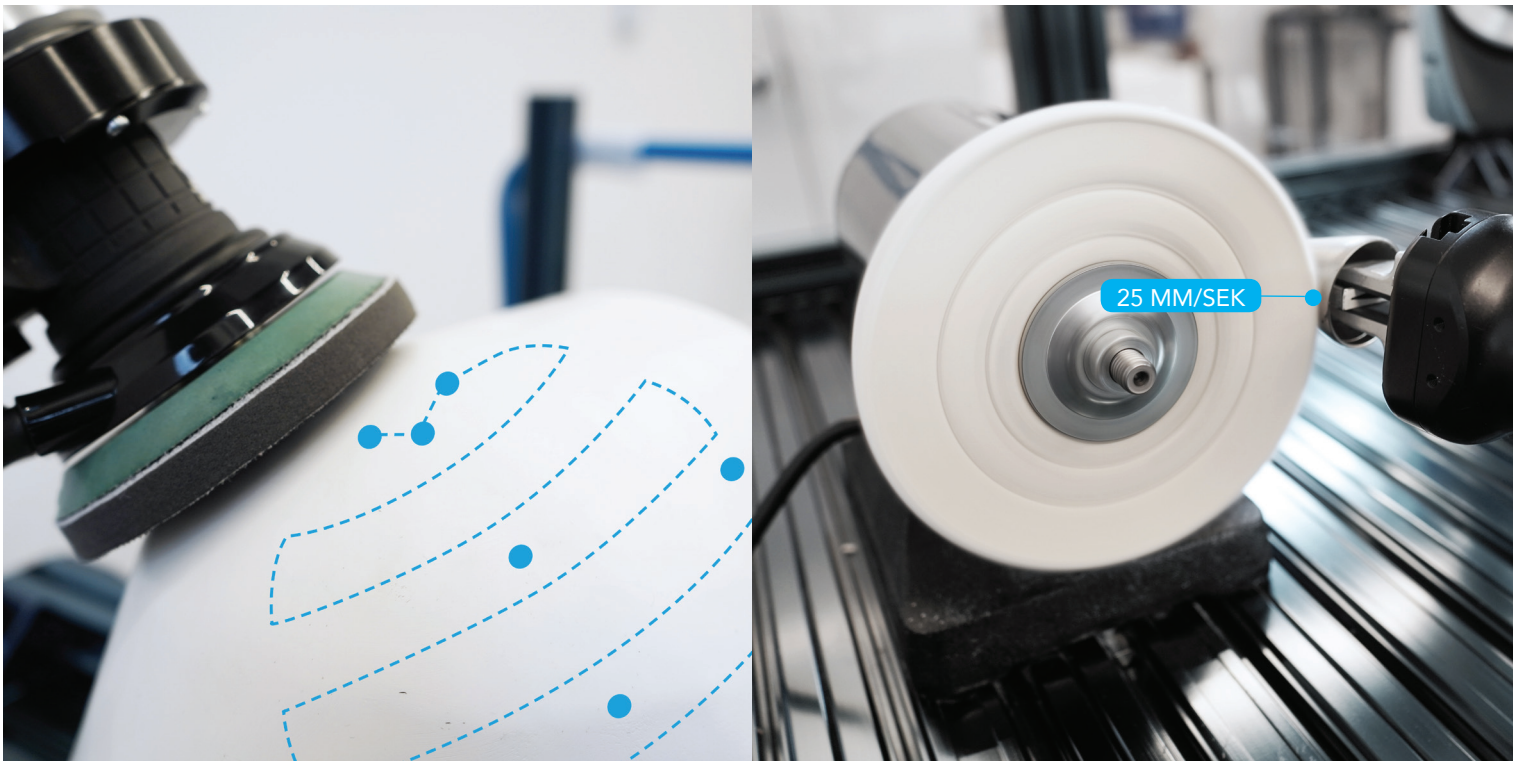




## FINISHING COPILOT



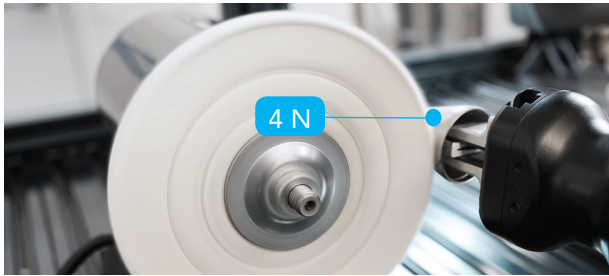
### EINE SOFTWARE FÜR ENDBEARBEITUNGSANWENDUNGEN MIT UNIVERSAL ROBOTS

- Kein stundenlanges Programmieren mehr
- Endbearbeitungspfade in wenigen Minuten generieren
- Externen Werkzeugverschleiß ausgleichen
- Externen Werkzeugmittelpunkt einstellen
- Mit jedem Kenntnisstand arbeiten

**SCHNELLER  
IN DIE  
PRODUKTION**

Sehen Sie sich unsere Fallstudien unter  
[robotiq.com/casestudies](https://robotiq.com/casestudies) an

## ZU VERARBEITENDES TEIL



## EXTERNEN WERKZEUGMITTELPUNKT EINSTELLEN

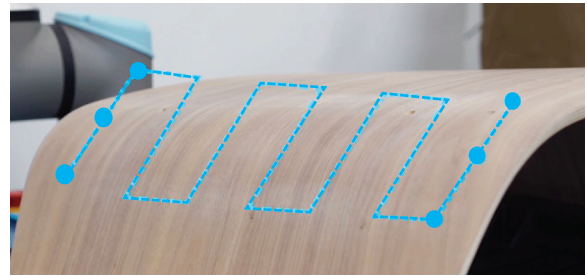
Mit Finishing Copilot können Sie einen externen TCP programmieren. Anders als bei den meisten Anwendungen mit kollaborativen Robotern erhält der Roboter so die Information, dass es sich um ein externes Endbearbeitungswerkzeug handelt. Die Endbearbeitungsaufgabe wird dann ausgeführt, indem der Roboter das Teil zum externen TCP transportiert.



## WERKZEUGVERSCHEISS AUSGLEICHEN

Der Contact Offset-Knoten misst anhand eines Punkts auf dem externen Werkzeug den Verschleiß. Contact Offset prüft die exakte Position des Werkzeugs zu jedem beliebigen Zeitpunkt. Bei der kleinsten Veränderung passt das Roboterprogramm automatisch alle relevanten Parameter an.

## PROZESS ZUM TEIL



## ENDBEARBEITUNGSPFAD IN WENIGEN MINUTEN GENERIEREN

Programmieren Sie komplexe Endbearbeitungspfade, indem Sie weniger als 10 Wegpunkte anlernen. Ganz gleich, ob es sich um eine flache (4 Wegpunkte), gekrümmte (6 Wegpunkte) oder runde (9 Wegpunkte) Oberfläche handelt: Finishing Copilot generiert den kompletten Pfad und wendet bei jedem Zyklus eine konstante Kraft an.



## TEILEPOSITION VALIDIEREN

Der Contact Offset-Knoten validiert anhand von Referenzpunkten auf dem Teil dessen Position mit einer Genauigkeit von 0,2 mm. Bei der kleinsten Veränderung passt das Roboterprogramm automatisch alle relevanten Parameter an.

## SONSTIGE FUNKTIONEN

**Oberfläche suchen**  
**Verschiedene Bestückungen vornehmen**  
**Roboter manuell führen**  
**Komplexen Pfaden folgen**

**Punkt-zu-Punkt-Pfade bearbeiten**  
**Konstante Kraft anwenden und die Steifigkeit für jeder Achse festlegen**  
**Sensorwerte auf Null zurücksetzen**

## WAS KOMMT ALS NÄCHSTES?

Die technischen Daten zum Schleifkit erhalten Sie unter [support.robotiq.com](https://support.robotiq.com)

Weitere Informationen unter [support.robotiq.com](https://support.robotiq.com)  
[iss@robotiq.com](mailto:iss@robotiq.com)  
1-888-Robotiq

 **ROBOTIQ**

**LEAN**  
**ROBOTICS**