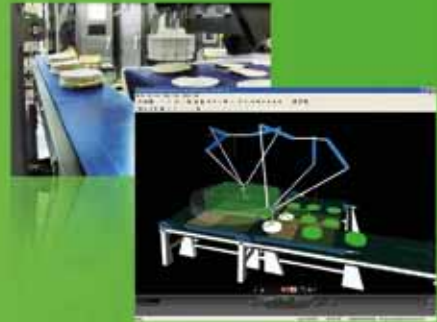




Real World Simulation Package



Pick & Place Linien einzigartig schnell gelöst

Mit dem Real World Simulation Package von KeMotion Packaging können Systemkonzepte bereits vor Konstruktion der Anlage realitätsgetreu simuliert werden. Das verkürzt Entwicklungs- und Inbetriebnahmezeiten spürbar. Multi-Roboter Pick & Place Linien lassen sich so auf einzigartige Weise erstellen, optimieren, validieren und visualisieren.

Wichtige Kriterien für Pick & Place Anwendungen mit Robotern können dank der KEBA Packaging Lösung erfüllt werden:

- Höchste Anlagenleistung (Picks/min, ...)
- So wenig Robotern wie nötig
- Immer alle Produkte vom Band abnehmen
- Immer sämtliche Boxen vollständig befüllen

Gleichzeitig benötigen geplante Anlagen ausreichend Flexibilität um variierende Randbedingungen zu erfüllen wie beispielsweise

- Produkte in einzelnen oder mehreren Lagen abzulegen
- Schwankungen bei der Zuführung am Produktband auszugleichen

Eine komplexe Ausgangssituation

Roboter-Konzepte, die prinzipiell technisch möglich wären, lassen sich auf Grund der Einhaltung vorher genannter Kriterien oftmals nicht umsetzen.

Für eine Kostenoptimierung sind deswegen bereits in der Konzeptphase fundierte Aussagen zur Leistungsfähigkeit der fertigen Anlage notwendig. Das ist nur mit intelligenten Werkzeugen möglich, da Gesamtsysteme vielen Einflussfaktoren unterliegen und immer komplexer werden.

Die einfache und schnelle Lösung

Das Real World Simulation Package von KeMotion Packaging simuliert die geplante Maschine präzise. Dadurch bieten sich bereits vor deren Zusammenbau vollkommen neue Möglichkeiten:

- Das Applikationsprogramm, das in der Simulation dargestellt wird, läuft auf der realen Steuerung
- Das Verhalten der Roboter in der Simulation basiert auf dem modellierten Abbild der realen Roboter mitsamt ihrer physikalischen Eigenschaften
- Darüber hinaus können eventuelle Schwankungen in der Produktzuführung sowie die Vakuumzeiten der Greifer berücksichtigt werden

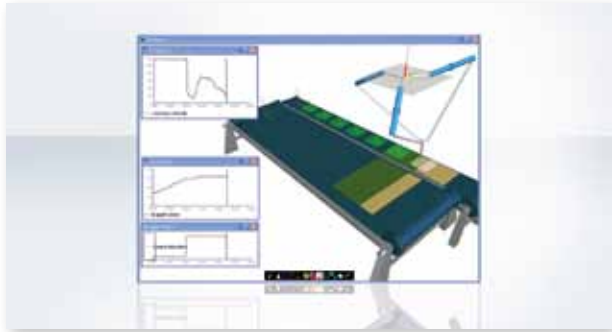
Mit Hilfe des Real World Simulation Package wird letztendlich eine Applikationslösung erstellt, die das reale System exakt abbildet. Dieses kann in weiterer Folge ohne weitere Adaptationen an der fertigen Anlage verwendet werden.

KEBA®

Automation by innovation.

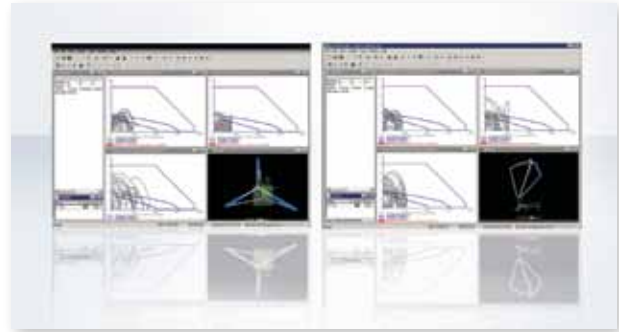
Mit dem Real World Simulation Package stehen bereits vor der Inbetriebnahme der realen Maschine viele Möglichkeiten zur Systemoptimierung zur Verfügung. Vorgefertigte, benutzerfreundliche Funktionen ermöglichen das Erzielen der gewünschten Anlagen-Produktivität.

Steuerung der Ablagebandgeschwindigkeit



Die intelligente Steuerung der Ablageband-Geschwindigkeit garantiert, dass alle Teile aufgenommen und alle Boxen vollständig gefüllt werden

Optimierte Positionierung und Ausrichtung der Roboter



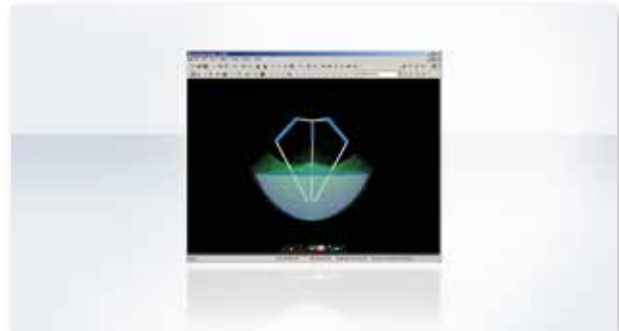
Verbesserte Maximalleistung und gleichmäßigere Belastung aller drei Hauptachsen durch optimale Platzierung und Ausrichtung der Roboter

Identifikation der optimalen Pick & Place Strategie



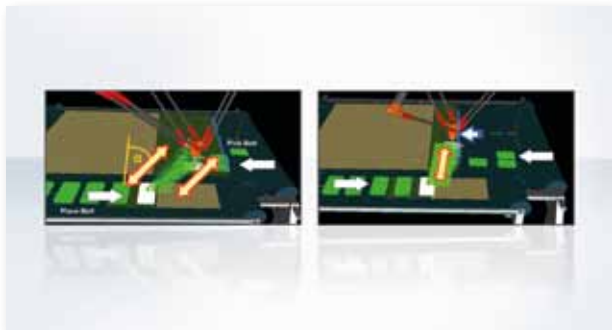
Spürbare Zeitersparnis bei der Inbetriebnahme der realen Maschine durch einfaches Testen und Entwickeln der optimalen Pick & Place Strategie in einer realitätsgetreuen Simulation

Automatisches Abbilden des realen Roboterarbeitsraums



Raumoptimiertes Maschinendesign und maximales Ausnutzen der Arbeitsräume durch optimale Anordnung der Roboter

Optimierte Größe und Position des Pick & Place Bereiches



Kürzere Roboter-Verfahrwege und somit höhere Pick-Leistung und gleichzeitig reduzierter Energiebedarf dank Intelligent Motion

Auslegung der Antriebe und Motoren passend zur jeweiligen Applikation



Höchste Zuverlässigkeit und Verfügbarkeit durch exakte System-Dimensionierung



Automation by innovation.