

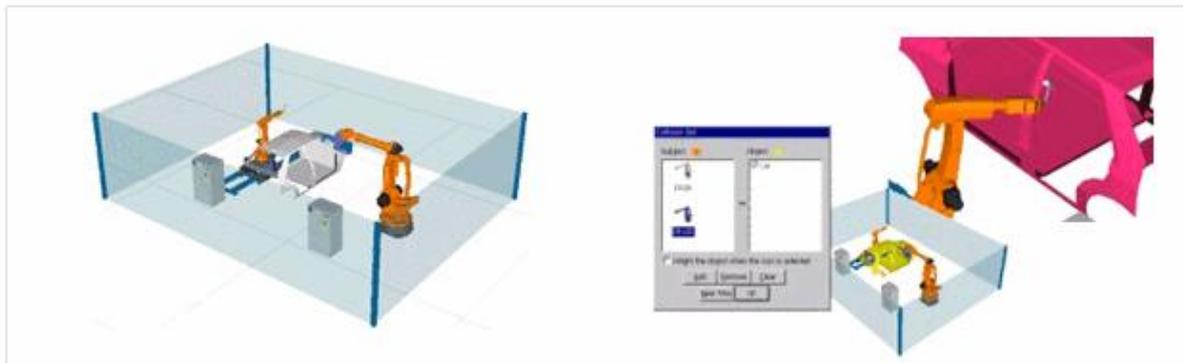
### -Simulador de Robot : V-ROBOT

| Sobre | Estudio por Caso | Testimonial | Paquete |

☰ Sobre   

#### ☑ La introducción

- El diseñar, inspección y programación de off-line.
- La Herramienta de la interactiva simulación gráfica de 3D para programar
- varias funciones y contenidos para el entrenamiento y el uso del robot



#### ☑ La función

##### \* LA SIMULACION

- La simulación del paso, control del robot con los puertos digitales virtuales de I/O, multi-simulación, manipulación de la velocidad de la animación, Indicación de la hora laborable
- 3D/2D Datos del modelar – IGES, DXF archivos grabados y imprimidos.

##### \* La Verificación

- Detección automática de la colisión entre el robot y robot y el robot y objeto ,selección del chequeo de la colision y del control de la velocidad. Chequeo visual de la rutina de trabajo del robot en 3D.

##### \* El Análisis

- La duración de ciclo
- La posición y el estado
- Los valores comunes, Velocidades, Aceleraciones, Localización del punto del centro de herramientas.
- Lugar accesible de trabajo

##### \* OLP (Programacion en Off-Line)

- El operador del lenguaje del robot
- La revision y traduccion de la gramática del lenguaje del robot
- La verificación del programa con la simulación.
- El establecimiento automativo de la información de ordenes y el parámetro
- La extracción de los puntos de la obra que se necesitan para la programación de Off Line desde los datos del CAD.
- La organización de base de datos
- La calibración
- El formato de salida de programa, el cual pueda interpretar el controlador del robot real

**\* El planeamiento de la trayectoria**

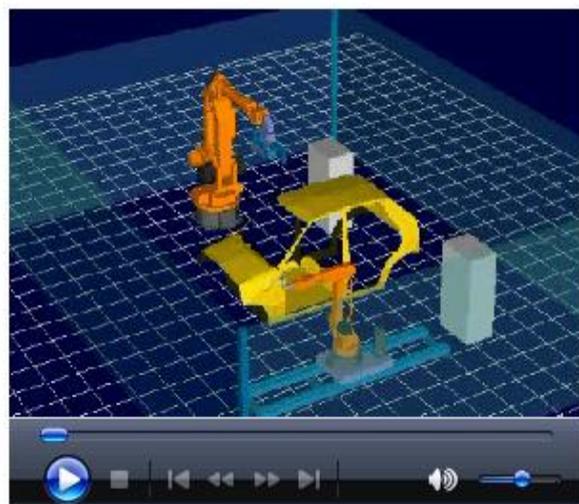
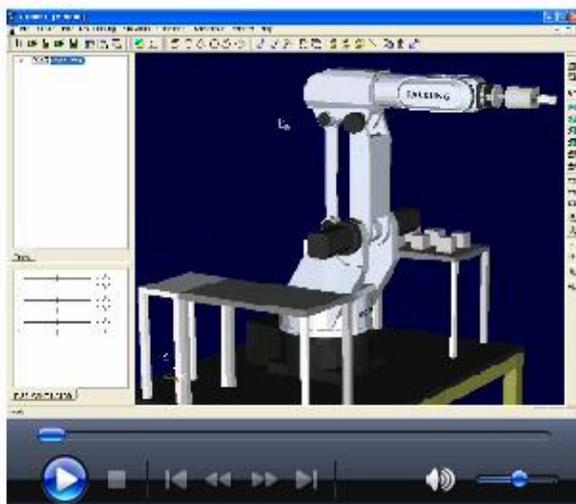
- La extracción de la información de trabajo de datos CAD.
- El punto de la etiqueta
- La posición + orientación
- El punto de la etiqueta DB
- La creación, modificación y la grabación
- La enseñanza fuera de línea(Off line)

**\*La Transmisión**

- La Transmisión de programa del robot al controlador de un robot real.
- DNC internal (Ofrece protocolo RS232C)
- Usual para Floppy diskette

**\*Las bibliotecas**

- Robot, torch, Gripper, RGV, M/C, Turning



▫ El efecto

- La verificación de mecanismo y proceso de un robot.
- La reducción del costo y tiempo de instalar el equipo nuevo.
- La reparación y el complemento de las instalaciones existidas y la reducción del costo para la educación
- El aumento de la eficacia con la verificación y la investigación de utilización del equipo de un robot
- El Pre-chequeo de la conveniencia del robot y del equipo al producto
- El aumento del efecto educativo con el entrenamiento virtual.
- La supervisión de seguridad del robot y del proceso.

▫ Los requisitos del sistema

	Minimo	La recomendación
CPU	Pentium III	Pentium IV
MEMORY	64MB	128MB
HDD	300MB	500MB
GRAPHIC	1024X768	1024X768
VRAM	16MB	64MB
OS	Windows 98/ NT/ 2000/XP	