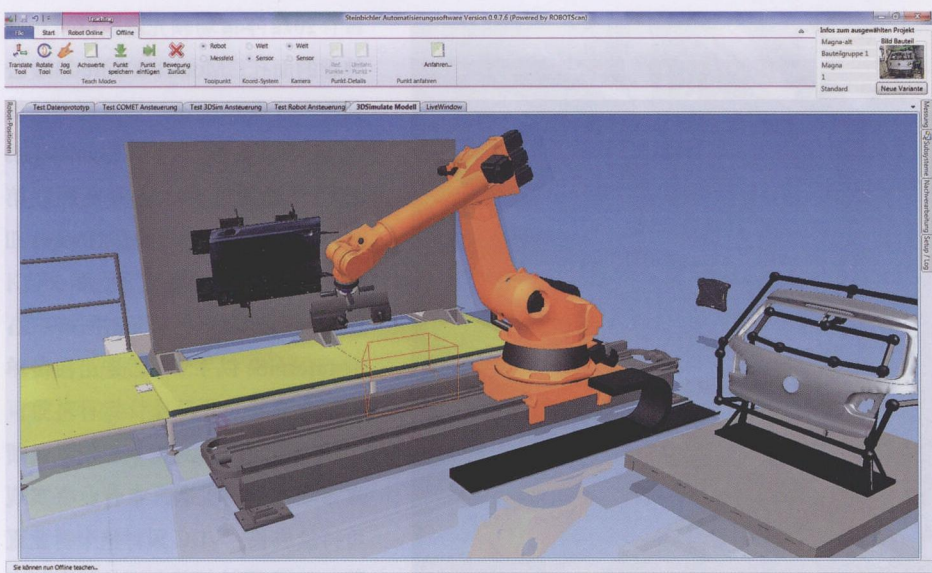




由于有潜在条件和物理条件的配合，将来可以简单快速地设置机器人程序

新自动化软件 造就封闭式工作流程

一家测量技术企业研发出一个机器人程序化的封闭式工作流程。该工作流程描述了从仿真到分析评估直至测试记录的所有程序步骤，这样便能提高操作的安全性并节省一定的程序化时间。

文 | MARCO POHLE

目前，对自动化设备的需求在不断提高，这样，对软件设计的要求也随之在提高。Steinbichler Concept Solutions 公司研发出一个封闭式自动化设备工作流程，该工作流程描述了从仿真到分析评估直至测试记录的所有程序步骤，这样便可提高自动化设备的操作安全性并能节

省一定的程序化时间。

该软件以 1:1 的比例描摹潜在的可靠的机器人装置，其中包括机器人的周边部件、单元配置、安全技术件和测量传感技术件。结构件以及固定件和测量线路的 CAD 数据可输入到一个软件，并安放在软件中的相应位置。

自动化设备无需停机程序化

因为 Steinbichler Concept Solutions 公司研发出的封闭式自动化设备工作流程采取脱机程序化方式，所以采用该方式的自动化设备不再需要停机时间，从而使自动化设备能够达到应用最佳化。通过在潜在描述的测量空间里安放机器人和机器人的动作，对自动化设备的程序化便有可能，定位须安放测量计划的相应规定值。借助于直接实施的潜在的 3D-Scans，程序员立即得到一个程序的完整应答，其中有测量点的搭接范围、可达性和完整性。在脱机程序化时，每个位置同步实现控制——这样可提高自动化设备运行安全性。

自动化设备的配置时间可降至最短

在结束了一个可靠的测量之后，用户得到一个事后测量和分析评估的状况。在中断时，能够快速排除中断原因，并在中断时立即再次重新启动。自动化设备进行测量时的所有工作流程均由一个软件这样控制，致使自动化设备的配置时间尽可能保持在最低水平。一旦机器人运动到所有的位置，便能够立即张紧一个新的结构件，随之便开始分析评估。借助于一个总的数据库管理以及历史管理，在稍后的时间里便重新快速分析评估变化的信息并进行简单重复。

因为有涉及传感器、分析评估以及机器人的公共界面，现在常见的生产厂家均可实现自动化设备的集成化。由于有潜在条件和物理条件的配合，将来可以简单快速的设置机器人程序——如今在设置机器人程序时必须进行的复杂研讨的现象将不复存在。