



## RobolInspector – 3D Scanner

### Produktbeschreibung

Mit dem RobolInspector bringen Sie eine individuelle Lösung in die oftmals statische optische Prüfung. Durch einen kollaborativen Leichtbauroboter und der zusätzlichen Abschirmung des Roboterkopfs können Sie diese flexible Lösung ohne zusätzliche Schutzumhausung in Ihren Produktionsablauf einbinden.

Der dadurch flexible 3D-Scanner bietet ein breites Anwendungsspektrum, welches durch standardisierte Zusatzoptionen modular erweitert werden kann und ist beispielsweise perfekt für eine flexible korrekte Verbaukontrolle und Oberflächenprüfung geeignet.

### Einsatzgebiete

Endmontage, Qualitätskontrolle, In-Line und End-of-Line Prüfung im Bereich Produktion/Fertigung

.



## RoboInspector – 3D Scanner

### Technische Daten

<b>Prüfvorrichtung/Gerät</b>	
<ul style="list-style-type: none"> <li>• 6-Achs Leichtbauroboter</li> <li>• Individueller 3D-Scanner an Roboterflansch</li> <li>• Abschirmung der jeweiligen Komponenten zum kollaborativen Betrieb (optional)</li> <li>• Industrie-PC</li> <li>• Steuerungstechnik</li> </ul>	
<b>Software</b>	
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Bildverarbeitungssoftware                     <ul style="list-style-type: none"> <li>- Prozesssteuerung</li> <li>- Bildverarbeitung</li> </ul> </li> <li>• RoboCtrl                     <ul style="list-style-type: none"> <li>- Robotersteuerung</li> </ul> </li> <li>• Grafische Konfiguration von Bildverarbeitungsabläufen</li> </ul>	
<b>Prüfumfang</b>	
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Vollintegriertes Konzept aus frei konfigurierbarem Bildverarbeitungssystem „NeuroCheck“ und frei teachbarer Ablaufsteuerung „RoboCtrl“</li> <li>• Teachen von einzelnen Punkten bis hin zu komplexen Bahnkurven durch manuelles Ziehen des Roboterarms</li> <li>• Variantenabhängige Positionsteuerung und Bildverarbeitung</li> <li>• 2D- und 3D-Meßaufgaben</li> <li>• Variantenkontrolle</li> <li>• Bauteileinspektion</li> </ul>	
<b>Eingabe-/Visualisierungsgeräte</b>	<b>Abmessungen/Transport</b>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Teachpanel</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Individuell, abhängig vom Robotertyp</li> </ul>
<b>Zeit je Prüfung/Taktzeit</b>	<b>Beispielhafter Anlagentyp</b>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Individuell, abhängig vom Prüfumfang</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 417 5698</li> </ul>