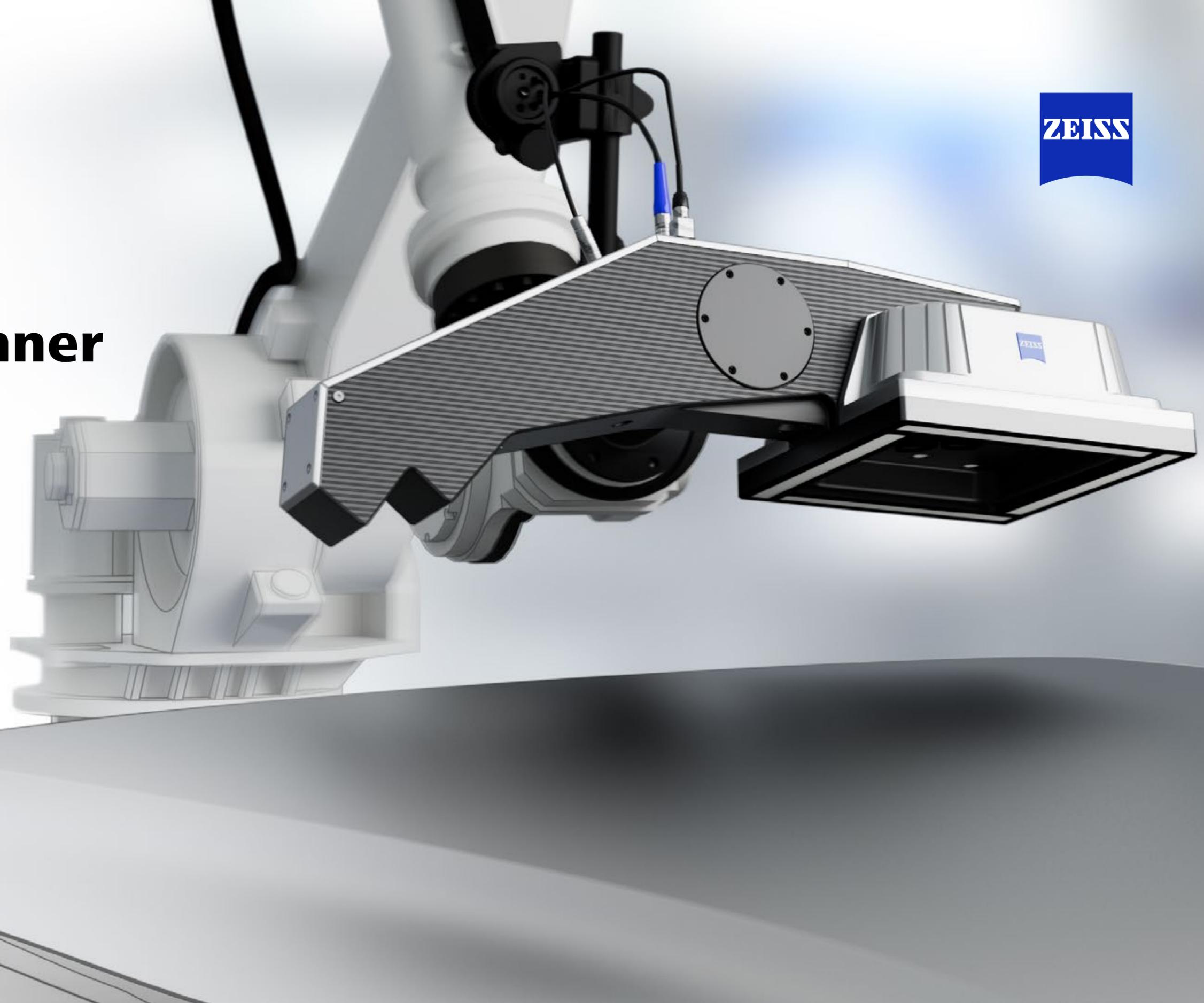




ZEISS ABIS Planner

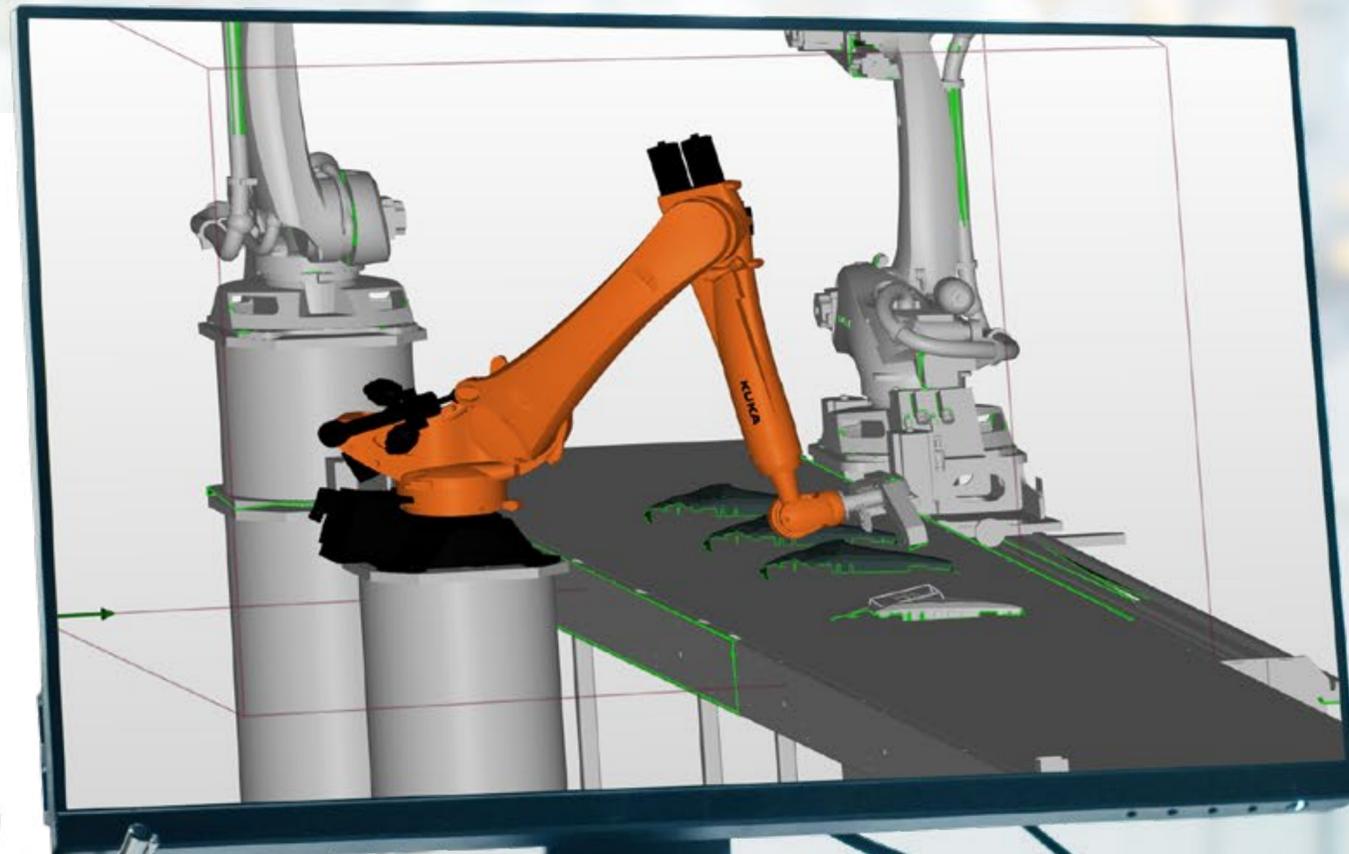
Effektivität in der
Oberflächenkontrolle



Offline planen, live prüfen

ZEISS ABIS Planner ist Ihr effizientes Offline-Tool zur Erstellung von Prüfprogrammen in der Roboterzelle. Neue Inspektionsprogramme können erstellt und hinzugefügt werden, ohne den laufenden Betrieb zu unterbrechen.

**Ihr Vorteil: Reduzierte Downtimes
in der Produktion**

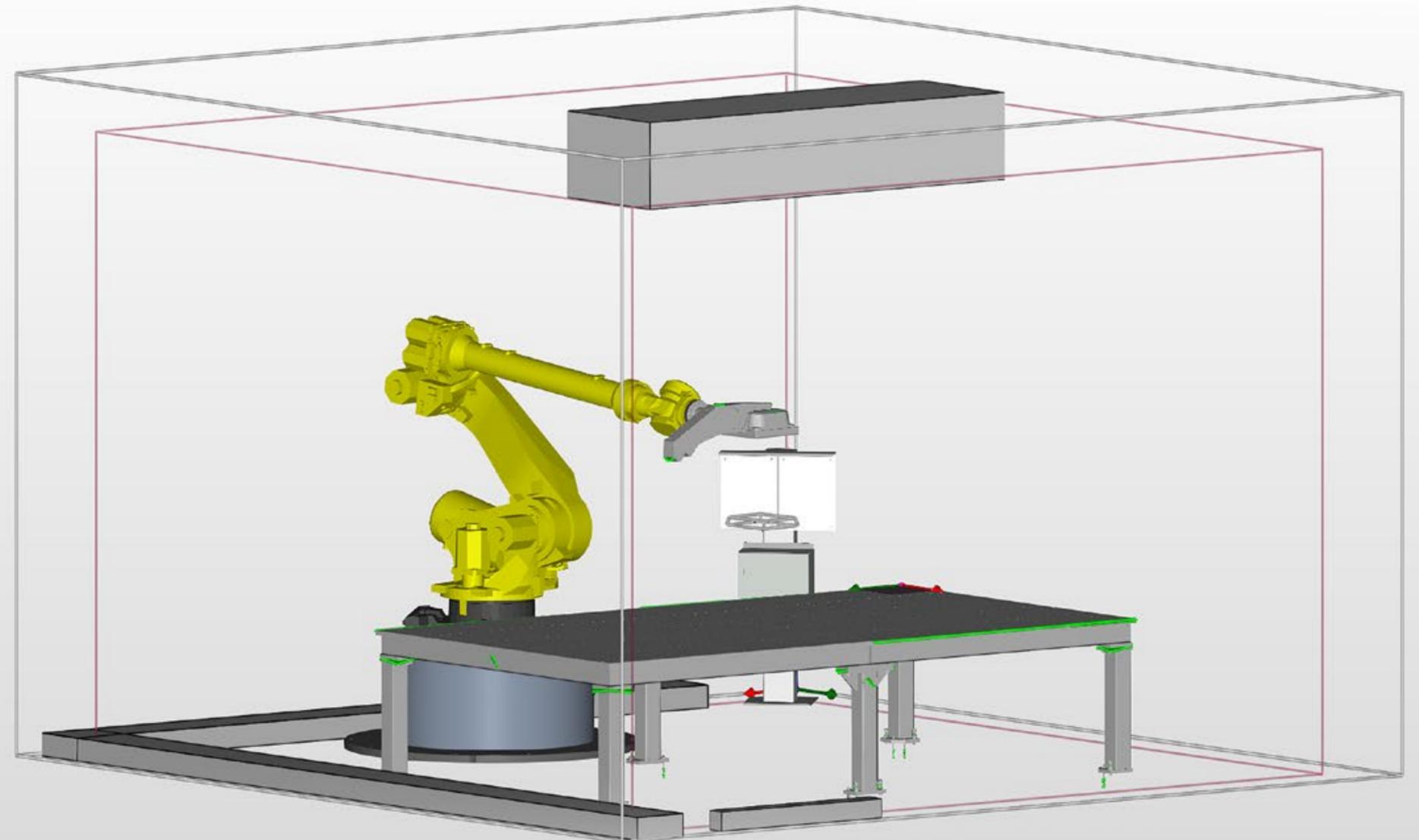


Die wichtigsten Software-Features auf einen Blick

Roboterprogrammierung: Schnell. Einfach. Effizient.

Mit ZEISS ABIS Planner sparen Sie Zeit und Geld. Erstellen Sie offline virtuelle Roboterzellen und -positionen. Greifen Sie noch schneller auf Ihre bereits erstellten Projekte zu.

- Erstellung der virtuellen Roboterzelle als maßstabsgetreues 3D-Modell durch Import von CAD-Daten oder Verwendung von Standard-Geometrien (Quader, Kugel, Zylinder, Kegel)
- Individuell erweiterbare Roboterbibliotheken
- Vorprogrammierte Roboterbewegungen, inklusive Home-Position und Achsgrenzen
- Sensorausrichtung durch "Click and Pick"-Funktion
- Automatische Kollisionskontrolle und Fehlervisualisierung
- Spiegelfunktion
- Optimale Sensorpositionierung zum Bauteil durch virtuelles Augenbild



Reduzierter Programmieraufwand – hohe Anlagenverfügbarkeit

- Signifikante Zeitersparnis bei der Konfiguration einer ABIS-Station
- Steigerung von Produktivität und Effizienz
- Vermeidung von Stillstandzeiten der Produktionsanlage aufgrund von Programmieraufwand
- Deutlich frühere Einsatzmöglichkeit der Oberflächeninspektion im Produktionshochlauf
- Hohe Benutzerfreundlichkeit – keine Roboterfachkenntnisse nötig



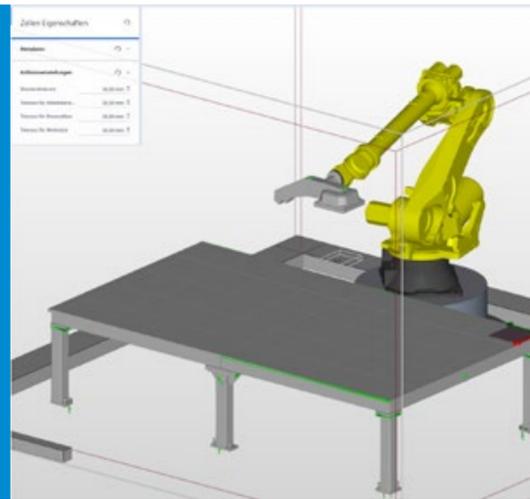
In vier Schritten

zum fertigen Prüfprogramm

01

Roboterzelle auswählen

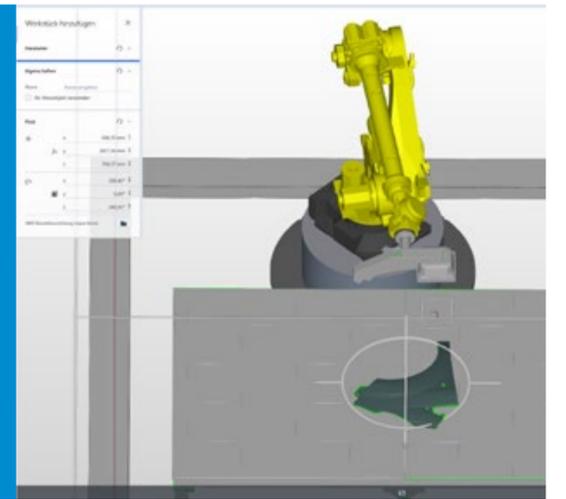
Erstellen Sie Ihre Roboterzelle mit dem Editor, importieren Sie ein CAD-Modell Ihrer Zelle oder wählen Sie ein bereits erstelltes Layout aus Ihrer Datenbank.



02

Werkstück hinzufügen

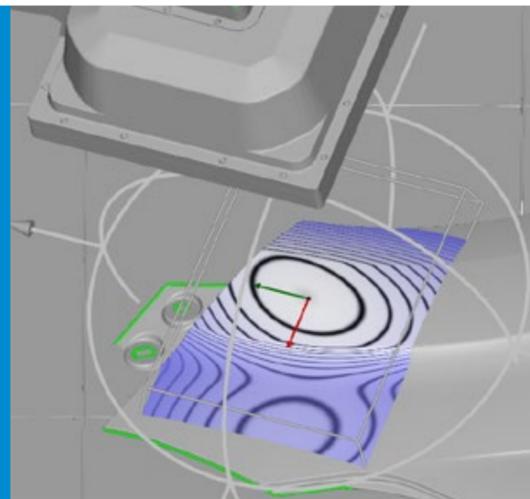
Wählen Sie das zu inspizierende Werkstück aus und platzieren Sie es auf dem Ablagetisch oder Förderband. Das eigene Koordinatensystem der Zelle erleichtert Ihnen die Positionierung.



03

Sensorpositionierung

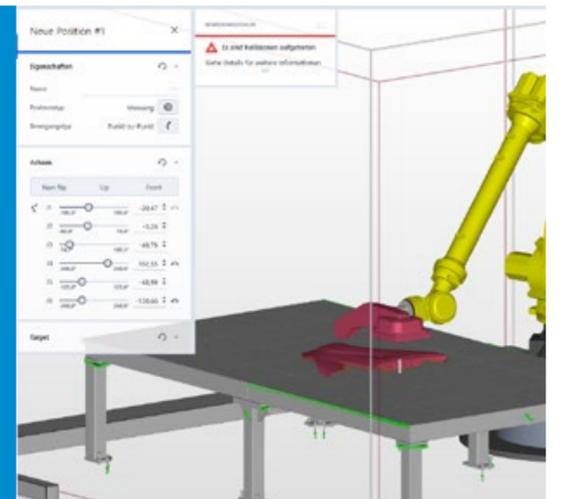
Definieren Sie die Inspektions- und Umfahrpositionen – manuell oder per "Click and Pick". Überprüfen Sie die optimale Sensorposition über das patentierte, virtuelle Augenbild. Alternativ können Sie ein bereits abgelegtes Prüfprogramm importieren.



04

Automatische Kollisionskontrolle

Im virtuellen Probelauf werden Ihnen Kollisionen oder Fehler angezeigt. Eine Neupositionierung des Bauteils auf dem Ablagetisch/Förderband oder die manuelle Anpassung des Prüfprogramms ermöglicht einen optimalen Ablauf.



ZEISS ABIS Planner

Systemspezifikationen

3D-Roboterzellen-Erstellung

Komponenten	CAD-Import oder Standard-Geometrien (Quader, Kugel, Zylinder, Kegel)
EASY-ROB™ Roboter-Bibliothek	KUKA, FANUC, YASKAWA vorinstalliert, individuell erweiterbar

Prüfprogrammerstellung

Sensorpositionierung	roboterspezifische Bewegungen vorprogrammiert, Positionierung manuell oder per "Click and Pick"
Sicherheit	Kollisionskontrolle und Fehlervisualisierung im virtuellen Testlauf

Systemvoraussetzungen

Hardware	muss der Spezifikation von Carl Zeiss Optotechnik GmbH für den jeweils verwendeten Sensortyp entsprechen; Nvidia-Grafikkarte erforderlich
Betriebssystem	Microsoft Windows 10 Enterprise LTSC 2016 (Version 1607, 64-Bit) Microsoft Windows 10 Enterprise LTSC 2019 (Version 1809, 64-Bit)

Optionen

Sprachen	Deutsch, Englisch
----------	-------------------





Seeing beyond