

## Features:

- Offline Programmierung und Simulation von Industrierobotern
- CAD-basierte Generierung von Bewegungsbahnen inkl. Verfahrbefehlen PTP, LIN, CIRC
- Werkzeug- und werkstückgeführte (exTCP) Applikationen
- Programmierarbeit wird u. a. durch mathematische Funktionen unterstützt
- Inkl. Parametervergabe und Signalzustände
- Schnelles Reagieren auf Designänderungen
- Große Roboterbibliothek > 400 Modelle
- ABB, KUKA, FANUC, MOTOMAN, Stäubli, Universal Robots
- Positionierer, Lineareinheiten, Förderer
- Taktzeitabschätzung
- Kontrolle von Kollisionen, Erreichbarkeiten, Zugänglichkeiten, Achsgrenzen, Singularitäten
- CAD-Import inkl. STEP und IGES
- „Multirobot“ fähig
- Unterstützung von Technologiepaketen z. B. PaintWare™

## Mission:

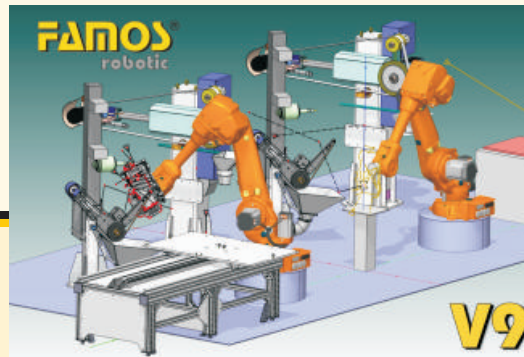
- Wirtschaftliche Offlineprogrammierung
- Verkürzte Inbetriebnahmezeiten
- Roboterhersteller unabhängig
- Durchgängige Lösung in Projektierung, Programmierung und Optimierung

## Team:

- Entwickelt von der carat robotic innovation GmbH
- Systemintegrator mit mehr als 20 Jahren Erfahrung und über 500 installierten Roboteranlagen
- Klassischer Maschinenbau trifft Softwareentwicklung

## Schwerpunkte im Anlagenbau:

- Oberflächenbearbeitung wie Schleifen, Bürsten und Polieren
- Gießereiautomatisierung wie Putzen und Entgraten
- Kunststoffbearbeitung wie Fräsen und Besäumen
- Aluminiumbearbeitung wie Fräsen und Sägen von Profilen, Leisten, Blenden
- FAMOS robotic® wird firmenintern und bei über 300 Kunden eingesetzt
- Hier wird nicht nur Software entwickelt...



## Kontakt:

carat robotic innovation GmbH  
Joseph-von-Fraunhofer Str. 20  
D-44227 Dortmund  
Tel. 0231 9700-168



# FAMOS

# robotic

# NEU!

20 Jahre  
FAMOS robotic®

20 Jahre  
erfolgreich  
programmieren!

## ***Schneller!***

### **CAD-Interface / Rendering**

- Verkürzte Projektladezeiten
- Reduzierter Speicherplatzbedarf
- Schnelles Duplizieren von Modellen und Baugruppen
- Aufbau von eigenen Baugruppen
- Austauschbarkeit zwischen Projekten
- Beschleunigte Darstellung
- Ergonomisches Handling
- Auswahl in der Grafik
- Verbesserte Rendering-Pipeline

#### **Anwendungsfall Projektierung:**

- Wiederverwendung erstellter Baugruppen in komplexen Simulationen mit großen CAD-Daten

## ***Besser!***

### **E/A-Simulation**

- Roboter reagieren auf Signale
- Roboter können auf Signale warten, die von SetDo-Anweisungen oder Sensoren gesetzt werden
- Ein- und Ausgänge werden in einem Schaltplan verbunden
- Grafischer Editor zum Verknüpfen von Signalen unterschiedlicher Geräte
- Signalplotter und -monitor
- Positions- und zeitabhängiges Schalten
- Kollisionszonenoptimierung

#### **Anwendungsfall Programmierung:**

- Schnelle und einfache Absicherung gegen Kollisionen

## ***Einfacher!***

### **Universal-Lackier-Parameter**

- Programmierlösung für den Medienauftrag
- Einheitliche Parameterschnittstelle für alle Beschichtungsprozesse
- Unabhängig vom Roboterhersteller
- Diese Parameter vereinheitlichen die Programmierung für verschiedene Robotersysteme
- Realdatenbasierte Visualisierung
- Vereinfachtes Programmieren und Optimieren

#### **Anwendungsfall Optimierung:**

- Flexibler Personaleinsatz
- Kürzere Einarbeitungszeiten

