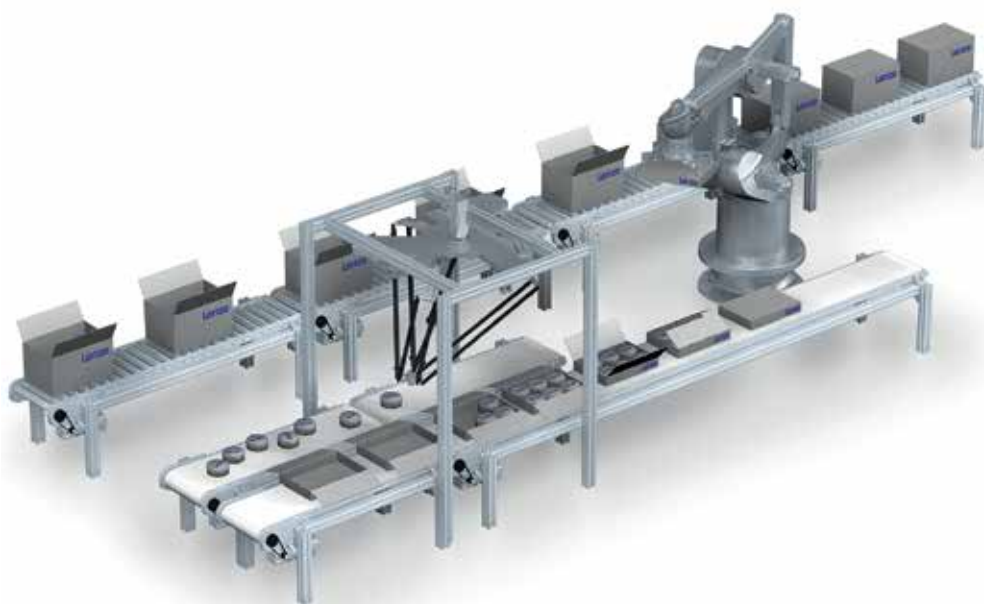
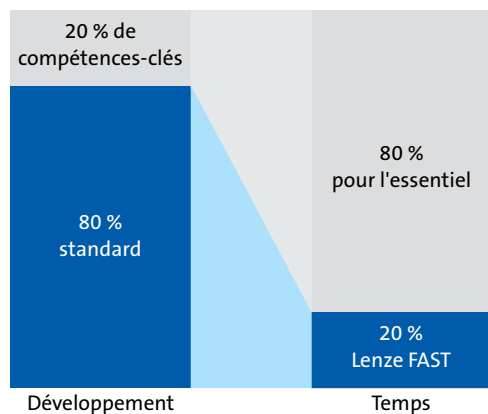


Mettre les robots en mouvement, facilement.



FAST fait son entrée dans la robotique : avec les modules robotiques prédéfinis, l'intégration des modèles cinématiques dans l'automatisation globale ne pose aucun problème. Dotés dès le départ d'un noyau robotique entièrement fonctionnel offrant un grand nombre de degrés de liberté, les modules technologiques permettent de programmer aisément différents profils de mouvements robotiques pour des applications Pick & Place.



Points forts

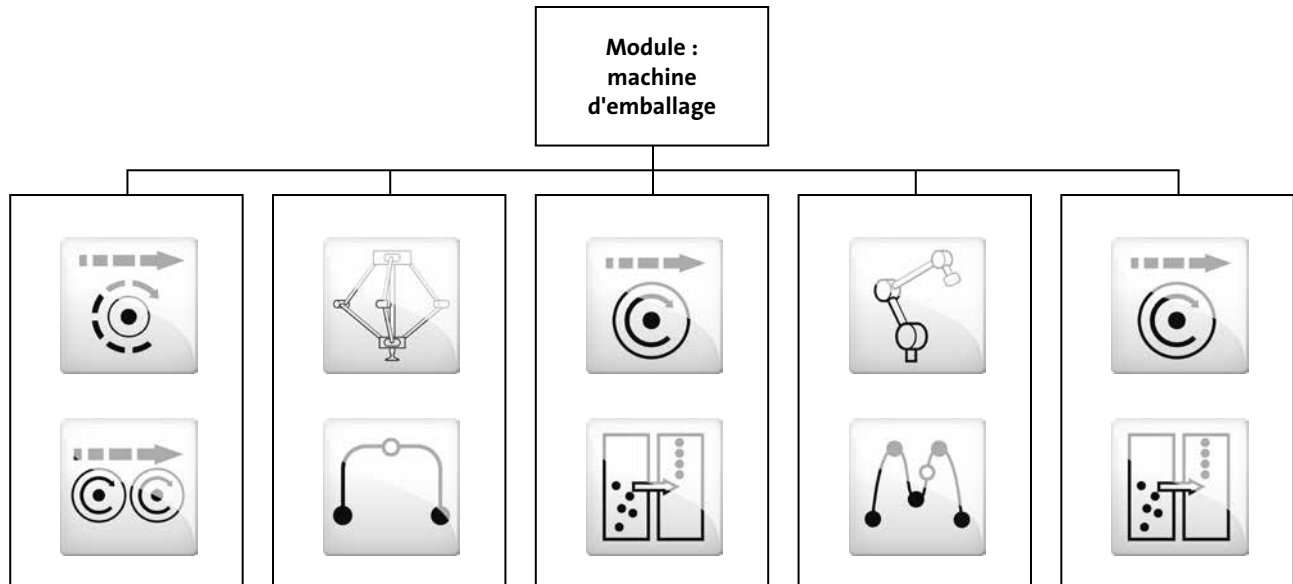
- Jusqu'à 80 % du développement logiciel effectué avec Lenze FAST
- Mouvements d'exploration spatiale basés sur un noyau robotique puissant avec six degrés de liberté
- Planification de la trajectoire selon PLCopen partie 4, pour tous les axes principaux et auxiliaires
- Grâce à la planification de la trajectoire encapsulée dans le module technologique FAST, aucune connaissances spéciales sur la programmation des robots ne sont requises.
- Programmation structurée grâce au Modèle d'Application
- Réduction des erreurs grâce à un logiciel testé

Les modules robotiques pour votre machine

Une programmation modulaire

Avec Lenze FAST, les ingénieurs automatismes peuvent travailler comme ils en ont l'habitude, c'est-à-dire avec une architecture simple. Les fonctions sont encapsulées dans les différents modules.

Les modules sont autonomes : ils peuvent être échangés et testés de manière totalement indépendante. Le développement est ainsi simple, rapide et fiable.



Lenze FAST	Description
Basic Motion	Fonctions de base de l'entraînement
Virtual Master	Composant de base pour réaliser les tâches machine générales ; axe maître virtuel de la machine
Electrical Shaft Position	Suivi sur plusieurs stations, synchronisation et accouplement d'axes avec une grande précision de position
Electrical Shaft Velocity	Synchronisation sur plusieurs étapes, vitesse de synchronisation précise et couplage d'axes
Pick & Place Basic	Génération de profils Pick & Place simples avec plusieurs modèles cinématiques (exemple : robot Delta3)
Pick & Place Advanced	Génération de profils Pick & Place comprenant 10 points de profil au maximum et intégrant différents modèles cinématiques (exemple : robot à bras articulé)
Tracking Management	Suivi de pièces à traiter et synchronisation