

ZCC Pick&Place Interface Option

zund cut center

A través de la Pick&Place Interface Option, Zünd Cut Center – ZCC puede controlar un robot. De esta manera, las piezas cortadas se pueden extraer, clasificar y depositar de manera completamente automática.

La Pick&Place Interface Option (recogida y colocación) permite la comunicación directa con un robot a través del software de operación del Zünd Cut Center – ZCC. Para ello se utiliza un protocolo de Modbus TCP, en donde la interfaz del PLC del robot es el maestro. El sistema de robot se adquiere a través de un tercer proveedor. En este caso, se debe tener en cuenta que el robot disponga de una

autonomía suficiente así como de un PLC maestro con interfaz Modbus. La configuración de la zona de memoria del PLC se realiza en base a las especificaciones de interfaces de Zünd. Por otra parte, se deben cumplir todos los aspectos de seguridad como la seguridad de operación, cercado, cortina de luz, conexión del robot con los circuitos de parada de emergencia del cortador, obtención

de la certificación CE y de otras certificaciones, etc. A través de la Pick&Place Interface Option se logra automatizar la extracción y colocación de piezas en su totalidad. De esta manera, se pueden definir individualmente los lugares o recipientes para la colocación. Los parámetros necesarios se toman de los metadatos del trabajo.



12/2020

ZCC Pick&Place Interface Option

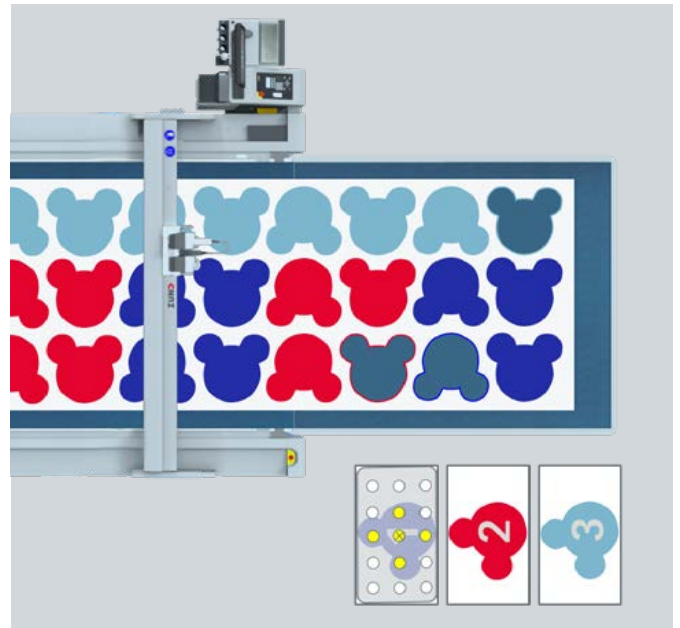
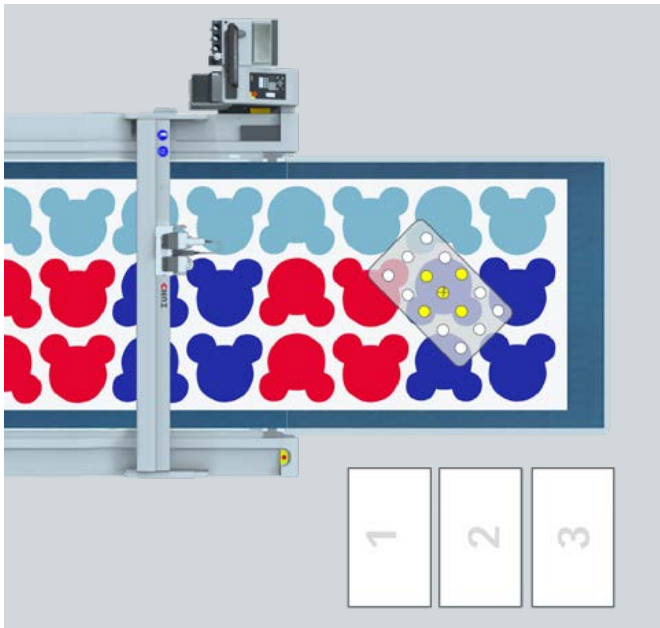
zund cut center

Extracción de piezas

Durante la extracción se consideran el tamaño y la forma de las piezas cortadas. Para lograr una extracción lo más eficaz posible, Zünd Cut Center – ZCC calcula la disposición ideal de las ventosas y activa solo las que sean necesarias.

Colocación de las piezas

Las piezas recortadas pueden ser posicionadas en lugares predefinidos. En base a las configuraciones previas realizadas en el ZCC, el robot puede colocar las piezas en un recipiente o en una pila en aumento. Cada pieza será colocada en la posición correcta, utilizando los metadatos transmitidos al ZCC. De esta manera, se logra la automatización completa de la clasificación.



En este ejemplo se activan cinco ventosas para extraer la pieza. En este caso, el cabezal de aspiración se orienta automáticamente hacia la posición ideal de extracción.

Detalles

Protocolo Modbus TCP

Juego de conexiones del hardware (conexión de parada de emergencia)

Requiere prolongación del cortador en la parte delantera

Patente en curso

Compatible con **S3**, **G3**, **D3**

Todas las ventajas de un vistazo

Pick&Place completamente automatizado

Clasificación inteligente de las piezas cortadas

Orientación optimizada del cabezal de aspiración

Activación selectiva de las ventosas

Selección de colocación: sobre pila en aumento o en recipiente

12/2020