

AH FEEDER BOWL

AH Feeder är namnet på AH Automations robotcell för plockning av löst gods. Produkten är utvecklad för att enkelt kunna placeras i befintlig produktionsmiljö och snabbt få en användarvänlig och kostnadseffektiv automationslösning för tidskrävande hantering. Kärnan i produkten är ett visionsystem kopplat till en robot samt en PC med skärm. Allt monterat på ett stativ med ljushimmel bestående av IR-ljus. Kommunikation sker via ethernet/seriell samt I/O.

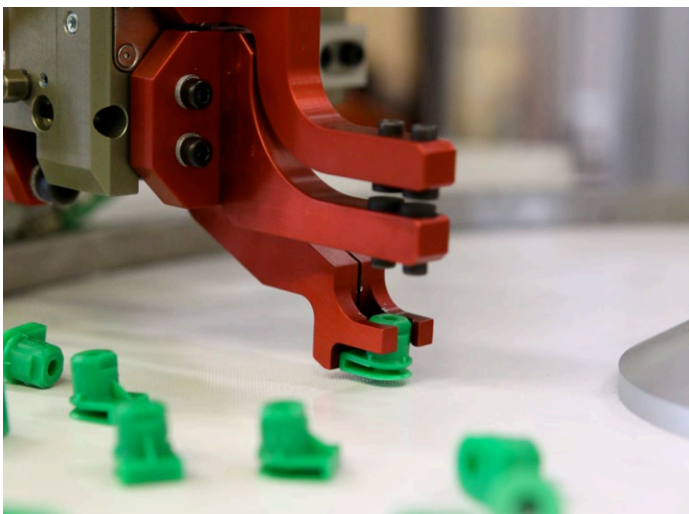
AH Feeder Bowl är försedd med en flexibowl varifrån roboten plockar detaljerna och betjänar maskiner, monteringsstationer eller andra robotstationer. Produktionen blir betydligt mer lean och tystare jämfört med användandet av traditionella vibrationsmatare, som har liknande funktion. Robotcellen har även fördelen att kunna hantera ett stort antal olika detaljer, som exempelvis clips för fordonsindustrin.

VISION

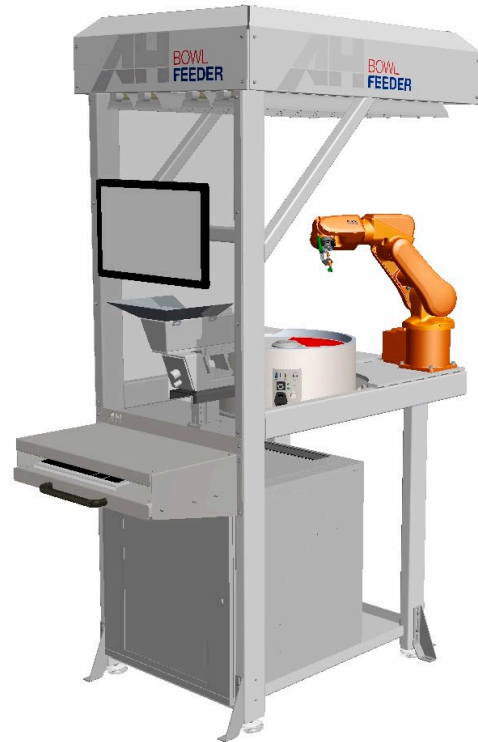
AH Automation har utvecklat en egen applikation som bygger på Scorpion Vision Software och standardiserad hårdvara. Läsningen och hantering kan göras i 3D vilket leder till ett effektivare flöde. Det finns inga egentliga begränsningar i hur många olika detaljer som kan hanteras.

ROBOT

AH Feeder kan kommunicera med i stort sett alla robotfabrikat. Vi har färdiga lösningar för ABB, KUKA, Universal Robots och Siemens/Mitsubishi PLC. AH Automation har utvecklat egna gripverktyg för mångsidig hantering.



ah-automation.se



BOWL

AH Feeder Bowl är utrustad med en centerdriven flexibowl som med sina rörelser och centrifugalkraft blandar om och förser roboten med detaljer från idealiska vinklar. Det är få mekaniska och elektriska komponenter, den drivs endast av en servomotor vilket sammantaget ger bowlen låga drift- och underhållskostnader.

IR-BELYSNING

AH Feeder kan förses med IR-belysning för att kunna köras oberoende av ljushimmel eller omgivande ljus. Detta bidrar också till lägre energikostnader. Det är även möjligt att använda en backlight i flexibowlen när hög precision krävs.

ANVÄNDARVÄNLIGT

Användargränssnittet är utformat för att enkelt hitta och förstå. Det går snabbt att komma igång och plocka med robot enligt följande schema:

1. Peka ut ditt arbetsområde med roboten.
2. Kalibrera ihop robot och vision.

Detta görs i robotens koordinater.

I visionsystemet utgår du från robotkoordinaterna.

3. Lär in en modell i vision.

4. Du är nu igång och kan plocka.