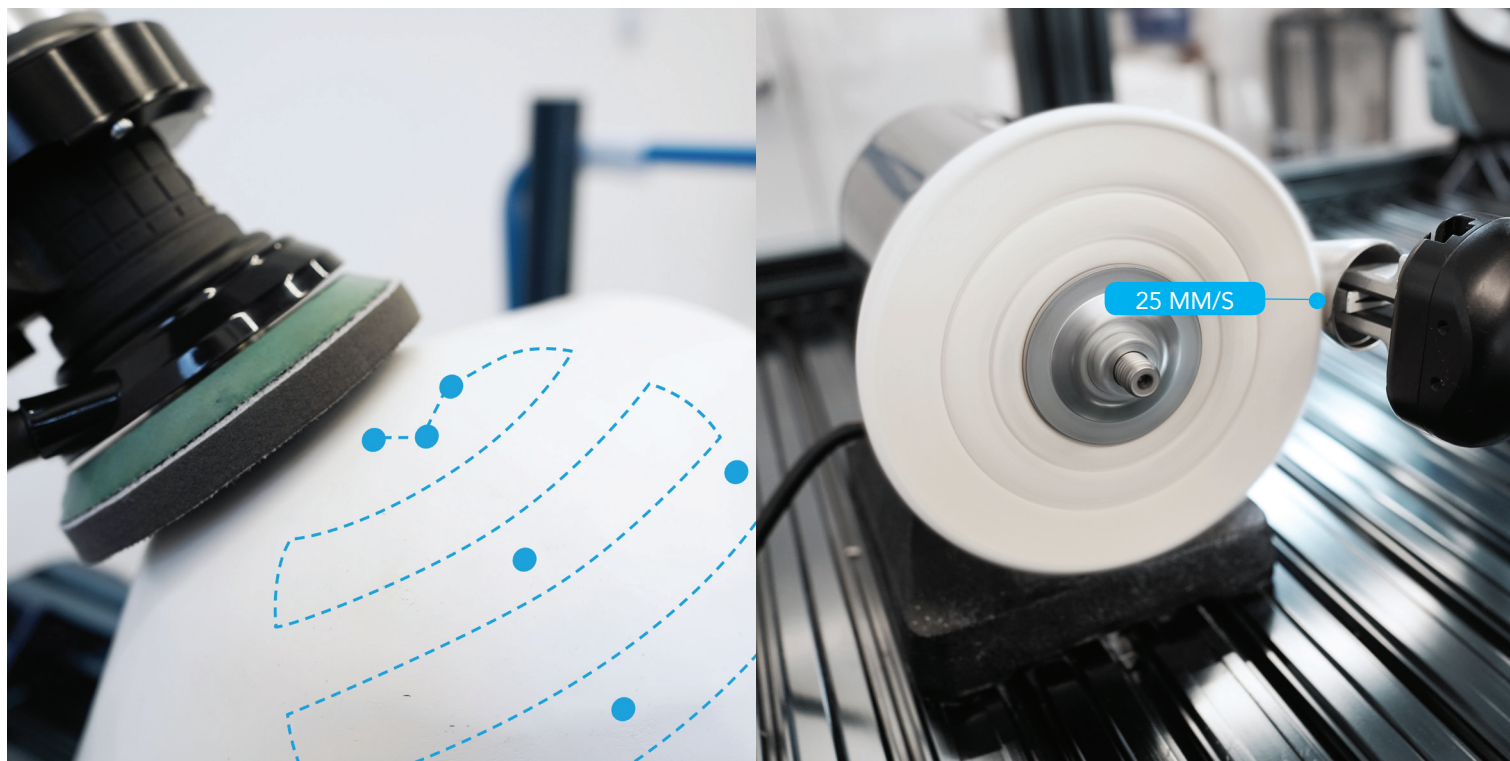




## **FINISHING** COPILOT



**UN SOFTWARE CREADO PARA APLICACIONES DE ACABADO**  
CON LOS ROBOTS DE **UNIVERSAL ROBOTS**

- Ahorre horas de programación
- Genere trayectorias de acabado en minutos
- Compense el desgaste de las herramientas externas
- Establezca un punto central de herramienta externa
- Trabaje con cualquier nivel de experiencia

**COMIENCE  
LA PRODUCCIÓN  
MÁS RÁPIDO**

Vea nuestros estudios de casos en  
[robotiq.com/casestudies](https://robotiq.com/casestudies)

# AUTOMATICE LAS TAREAS DE ACABADO FÁCILMENTE

## DE LA PIEZA AL PROCESO



### ESTABLEZCA UN PUNTO CENTRAL DE HERRAMIENTA EXTERNA

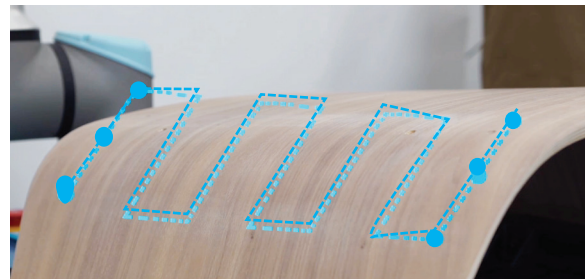
Finishing Copilot le permite programar un TCP (del inglés Tool Center Point, punto central de la herramienta) para una herramienta externa. Esto le indica al robot que la herramienta de acabado es externa al robot, a diferencia de la mayoría de las aplicaciones de robots cooperativos. Luego, la tarea de acabado se procesa y el robot trae la pieza al TCP de herramienta externa.



### COMPENSE EL DESGASTE DE LAS HERRAMIENTAS

El nodo de compensación de contacto utiliza un punto en la herramienta externa como referencia para medir el desgaste. La compensación de contacto valida la posición exacta de la herramienta cada vez que lo desee. Si se produce un pequeño cambio, el programa del robot adapta automáticamente todos los parámetros relacionados.

## DEL PROCESO A LA PIEZA



### GENERE UNA TRAYECTORIA DE ACABADO EN MINUTOS

Programa trayectorias de acabado complejas enseñando menos de 10 puntos de ruta. Sin importar si la superficie es plana (4 puntos de ruta), curva (6 puntos de ruta) o esférica (9 puntos de ruta), Finishing Copilot genera una trayectoria completa y aplica una fuerza consistente en cada ciclo.



### VALIDE LA UBICACIÓN DE LA PIEZA

El nodo de compensación de contacto utiliza puntos de referencia en la pieza para validar su ubicación con una precisión de 0,2 mm. Si se produce un pequeño cambio, el programa del robot adapta automáticamente todos los parámetros relacionados.

## OTRAS CARACTERÍSTICAS

Encuentre una superficie  
Realice varias inserciones  
Guíe el robot a mano  
Siga trayectorias complejas

Edite trayectorias punto a punto  
Aplique fuerza constante y defina la rigidez de cada eje  
Restablezca los valores del sensor a cero

## ¿QUÉ SIGUE?

Obtenga acceso a las especificaciones del kit de lijado  
[support.robotiq.com](https://support.robotiq.com)

Si necesita más información, visite  
[support.robotiq.com](https://support.robotiq.com)  
[iss@robotiq.com](mailto:iss@robotiq.com)  
1-888-Robotiq

 **ROBOTIQ**

**LEAN  
ROBOTICS**

© Robotiq 2019

[robotiq.com](https://robotiq.com)