



aurovis assistant



Unsere Kompetenzen



Innovative Modullösungen

Erstellt aus unserem umfangreichen Produktesortiment
zur einfachen Integration in Ihre Systeme

Dank langjähriger Erfahrung in Robotik+ Vision+ Software+ Automation

PreciseFlex400 Plate-Handlings-Roboter kollaborativ

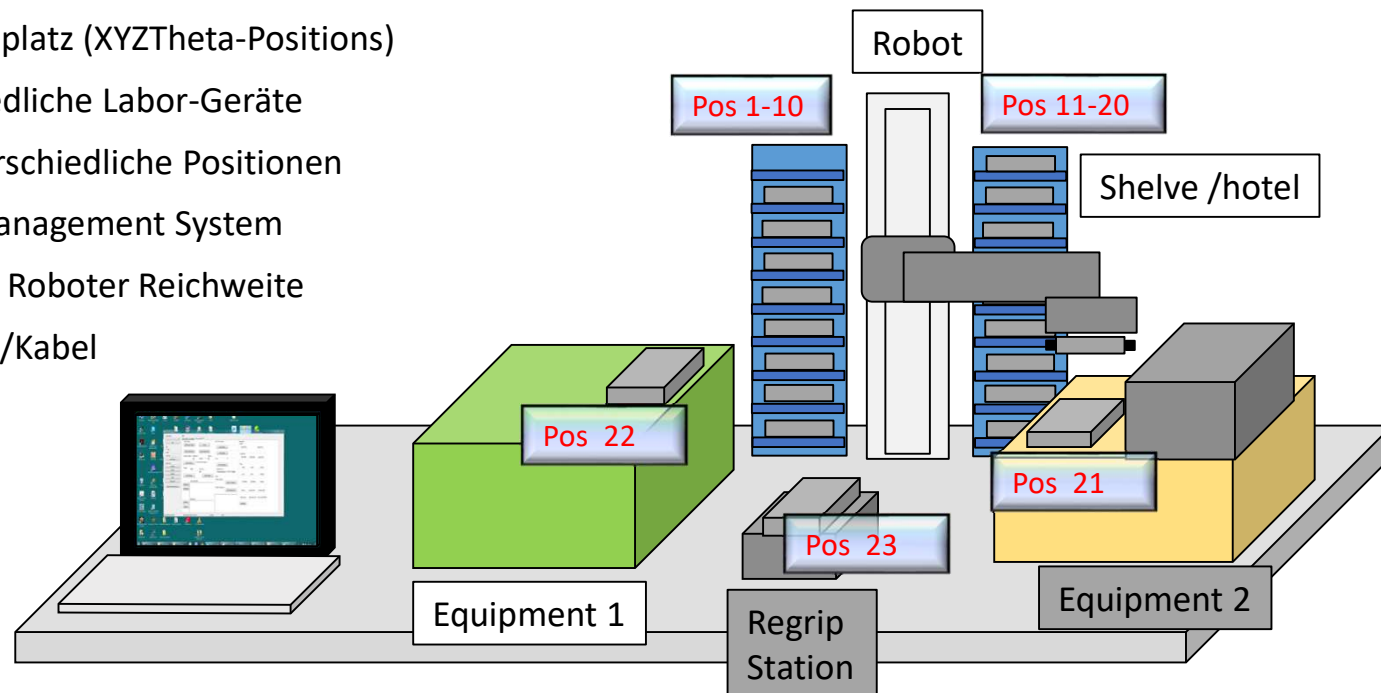


- 5-Achsen Platten-Handlingsroboter mit elektrischem Greifer
- Standard 400mm Z Achsenhub
 - 750mm Z-Achse erhältlich
- Zuladung max. 1Kg (2kg in Arbeit)
- Standardbereich 550mm zur Mitte Greiferplatte
- v: 500mm/sec mit 500g Zuladung
- Wiederholgenauigkeit bei 18-22C: +/- 0.2mm
- (Ext. Bereich 729mm Zuladung 350g; +/-0.3mm)
- Integrierte Steuerung – kein Schaltschrank
- Kommunikation Interfaces enthalten Ethernet, RS-232, RS-485 und Digital I/O
- Webserver

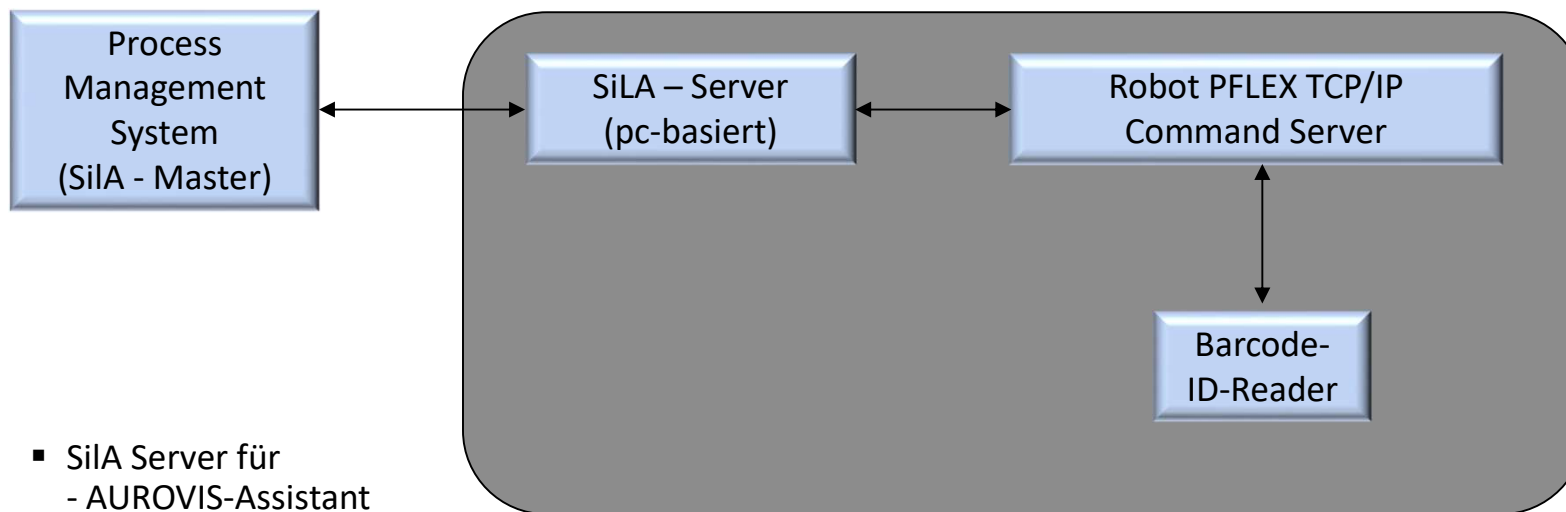


Arbeitsplatz

- 3D-Arbeitsplatz (XYZTheta-Positions)
- Unterschiedliche Labor-Geräte
- Viele unterschiedliche Positionen
- Process Management System
- Limitierter Roboter Reichweite
- Computer /Kabel
- Operator

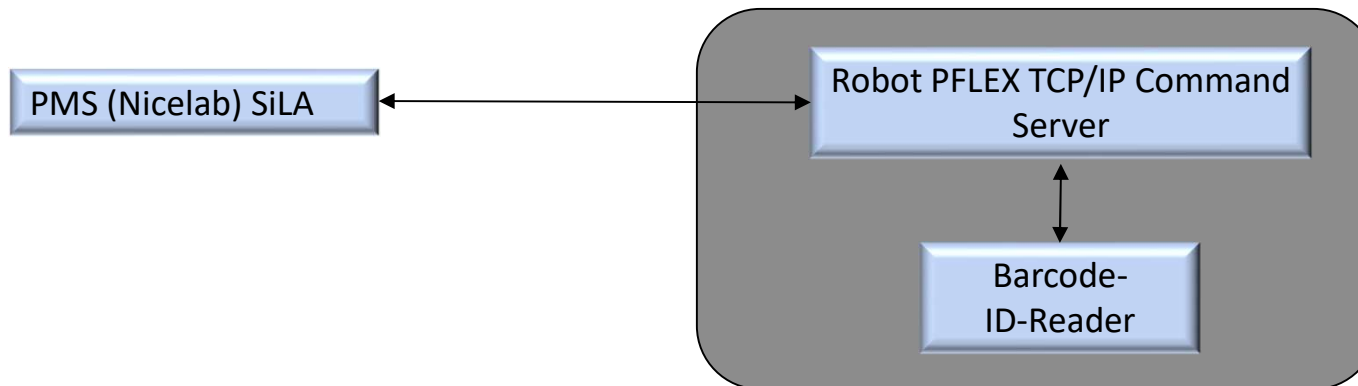


AUROVIS SiLA Server - AUROVIS-Assistant

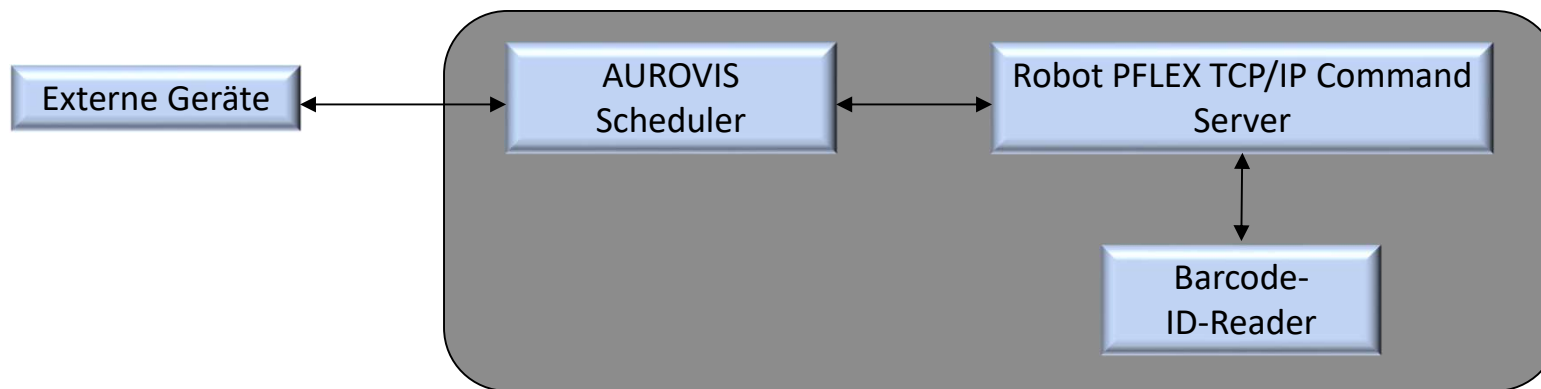


- SiLA Server für
 - AUROVIS-Assistant
 - 6 Achsroboter PVAP6

SiLA – Server AUROVIS-Assistant



AUROVIS Scheduler – AUROVIS-Assistant



Smarte Assistenz-Roboter



**Der smarte Assistenz-Roboter
der mit dem Menschen
zusammenarbeitet**

- Flexibler, kompakter Plattenhandler
- SiLA Server
- Web-Browser
- Mit Barcodeleser und/oder Matrixcodeleser
- Für die Laborautomation
- Für die industrielle Automation



Smarte Assistenz-Roboter



AUROVIS-Assistant auf verschiebbarer Plattform → Nutzen an mehreren und unterschiedlichen Arbeitsplätzen

- Andocksystem an Arbeitsplätze
SiLA Schnittstelle oder AUROVIS Scheduler um externe
Geräte zu Steuern
- Optional:
Verstellbare Plattformhöhe für Flowbox Arbeitsplätze
- für die Laborautomation
- für die industrielle Automation



AUROVIS Shelves



AUROVIS Shelves

- Mikrotiterplatten Landscape / Porträt
- 1 fach, 4 Fach
- Karussell

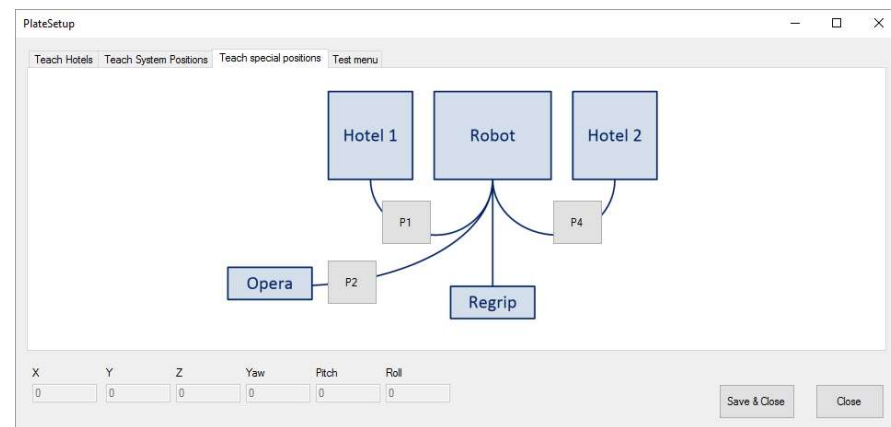
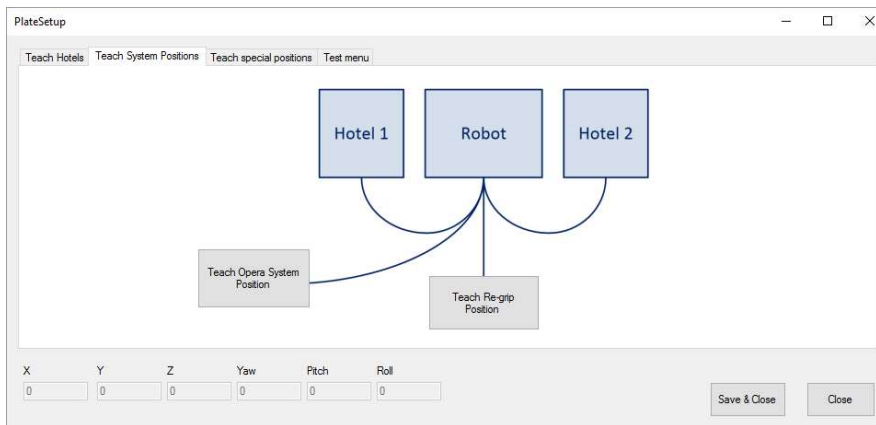


AUROVIS Scheduler - Process view



Robot status: 0 Application Status: link

AUROVIS – Scheduler Position training view



Web Interface – Precise Roboter



Operator Interface webbasiert

- Standard Browser
- Lokal oder remote Sicht, mit remote diagnostics

3 Zugriffslevel

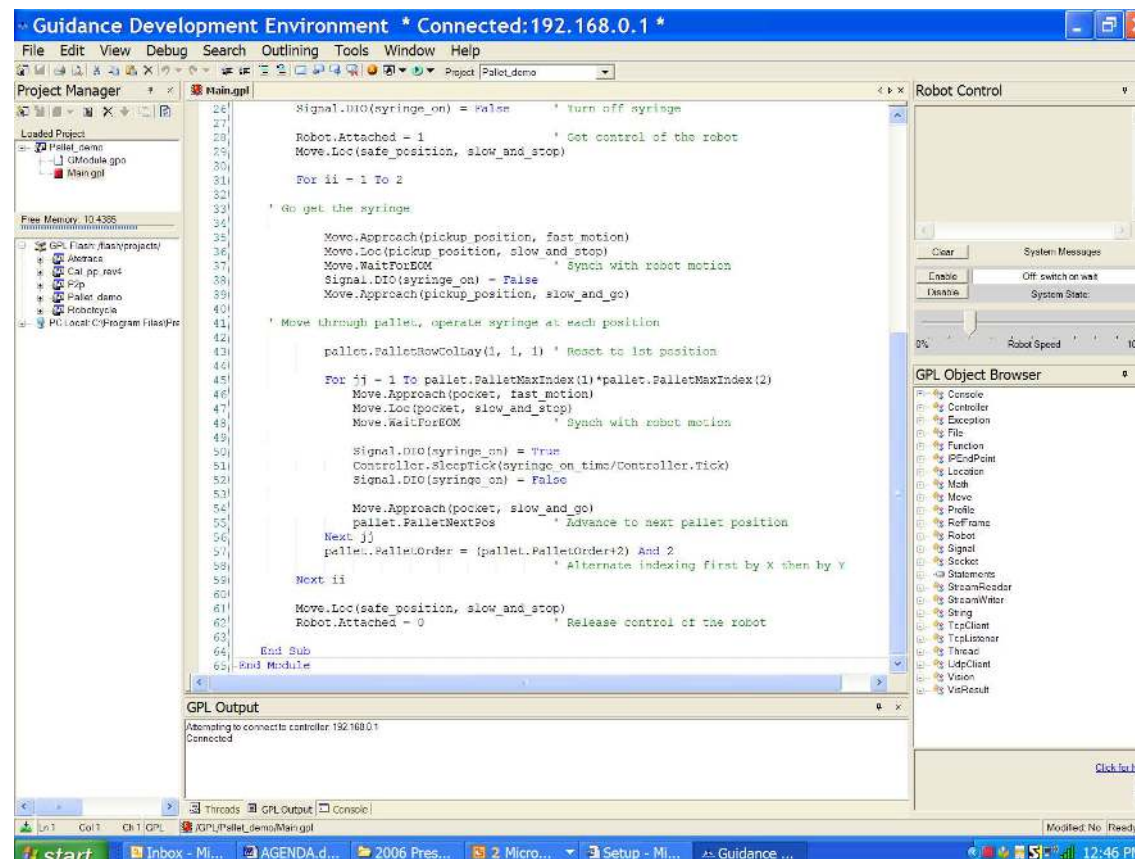
- Operator
- Maintenance
- Administrator

Functions

- Systemkonfiguration
- Laden /Ausführen Programme
- Anzeige Status und Daten
- Manuelle Motion Control
- Help Fenster

| Current Position | | | | | |
|--------------------|--------|----------|---------|---------|---------|
| Robot 1: Cartesian | | | | | |
| Cartesian | | | | | |
| X | Y | Z | Rx | Ry | Rz |
| 800 | 1500 | 1899.998 | | | |
| Joint | | | | | |
| Jt 1/7 | Jt 2/8 | Jt 3/9 | Jt 4/10 | Jt 5/11 | Jt 6/12 |
| 800 | 1500 | 1899.998 | | | |

Guidance Entwicklungsumgebung PFLEX



GPL Programmiersprache



GPL ist eine neue Motion und Vision Programmiersprache Objektorientierte Sprache basierend auf Visual Basic.net

```
For ii = 1 To 1
    ' Go get the syringe
    Move.Approach(pickup_position,fast_motion)
    Move.Loc(pickup_position, slow_and_stop)
    Move.WaitForEOM      ' Synch with robot motion
    Signal.DIO(syringe_on) = True
    Move.Approach(pickup_position, slow_and_go)

    ' Move through pallet, operate syringe at each position
    For ix = 0 To x_count-1
        For iy = 0 To y_count-1

            this_pallet.XYZ(pallet_base.X+ix*x_pitch, pallet_base.Y+iy*y_pitch,pallet_base.Z)

            Move.Approach(this_pallet, fast_motion)
            Move.Loc(this_pallet, slow_and_stop)
            Move.WaitForEOM      ' Synch with robot motion

            Signal.DIO(syringe_on) = True
            Controller.SleepTick(syringe_on_time/Controller.Tick)
            Signal.DIO(syringe_on) = False
            Move.Approach(this_pallet, slow_and_go)

        Next iy
    Next ix
Next ii
```

Software für Module



**Kundenspezifische
Schnittstelle
angepasst an
AUROVIS-Assistant**

Der zuverlässige Assistent



Nutzen Sie den AUROVIS-Assistent
zu Ihrem Marktvorsprung!

Wir unterstützen Sie dabei kompetent!