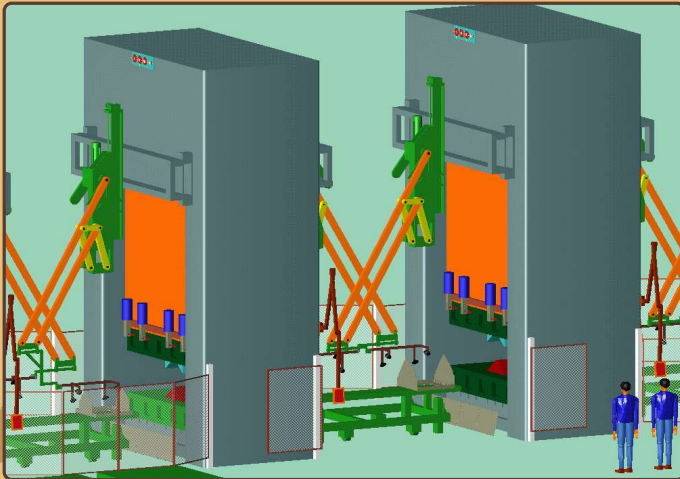


Simulation Linienverkettung - Feedertechnik

Simulation line-concatenation - feeder technology



Anwendungsgebiete / Features

1. Vorausplanung

von Teiledurchläufen auf bestehenden Pressenstraßen anwendbar auf:

- a) existierende Werkzeugsätze
- b) noch zu planenden bzw. neue Werkzeugsätze hinsichtlich Kollision und Optimierung

1. Forward planning

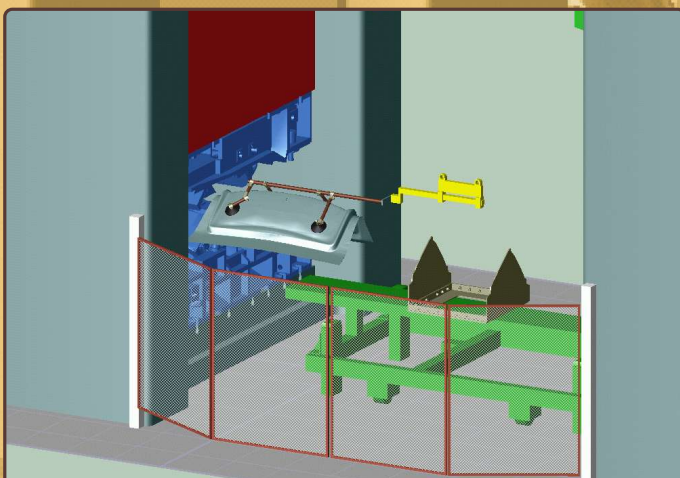
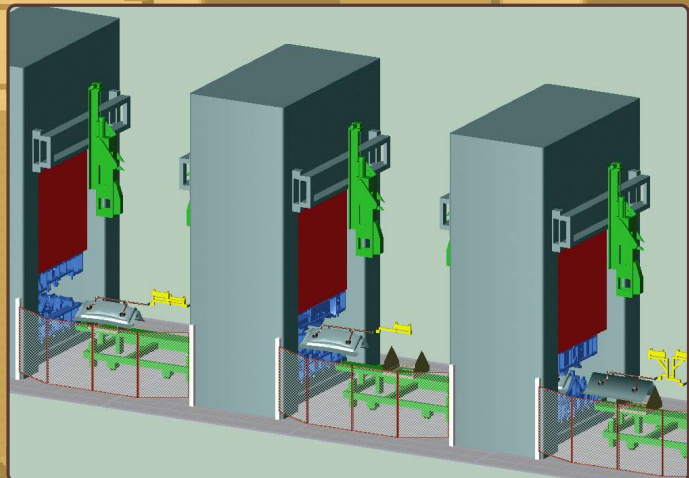
of machining operation of parts on existing stampings practicable on:

- a) existing die kits
- b) planned or new die kits regarding collision and optimization

Anwendungsgebiete / Features

2. Leistungsoptimierung
von bestehenden Pressenstraßen hinsichtlich maximaler Teileausbringung.

2. Performance optimization
of stamping lines regarding maximally part output



Anwendungsgebiete / Features

3. Simulation und Training

des Werkzeugwechsel unter der Prämisse maximale Nutzhubzahl der Pressenlinie

3. Simulation and training
of quick die change under the premise of maximally average stroke per minutes (ASPM) of press lines.

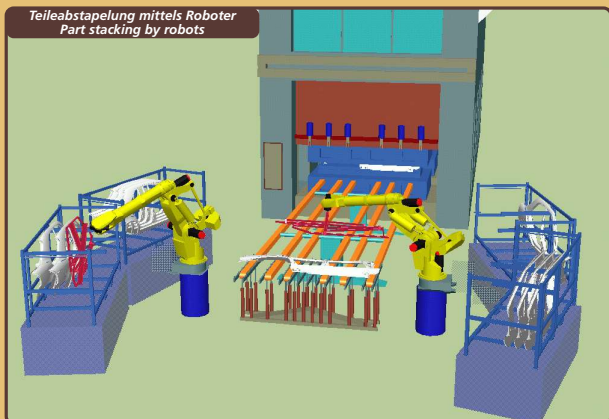


K-Info 1/2001

FCE Fluid Control Engineering GmbH

Simulation Linienvernetzung - Robotertechnik

Simulation line-concatenation - by robot technology



Teileabstapelung mittels Roboter
Part stacking by robots



Pressenlinien-Simulation
Stamping line simulation

1. Vorausplanung
von Teiledurchläufen auf
bestehenden Pressenstraßen
anwendbar auf:

- a) existierende Werkzeugsätze
- b) noch zu planenden bzw.
neue Werkzeugsätze

hinsichtlich Kollision und
Optimierung

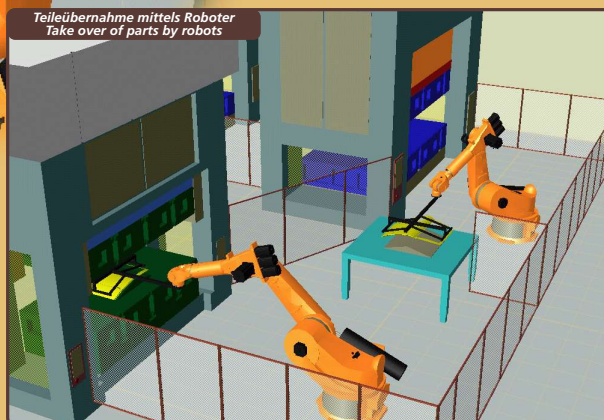
1. Forward planning
of machining operation of
parts on existing stampings
practicable on:

- a) existing die kits
- b) planned ore new die kits

regarding collision und
optimization



Roboter-Optimierung
Robot optimization



Teileübernahme mittels Roboter
Take over of parts by robots

2. Leistungsoptimierung
von bestehenden Pressenstraßen hinsichtlich
maximaler Teileausbringung unter dem Gesichtspunkt
eines optimalen Roboterhandlings



2. Performance optimization
of stamping lines regarding maximally part
output from the viewpoint of optimal
handling by robots