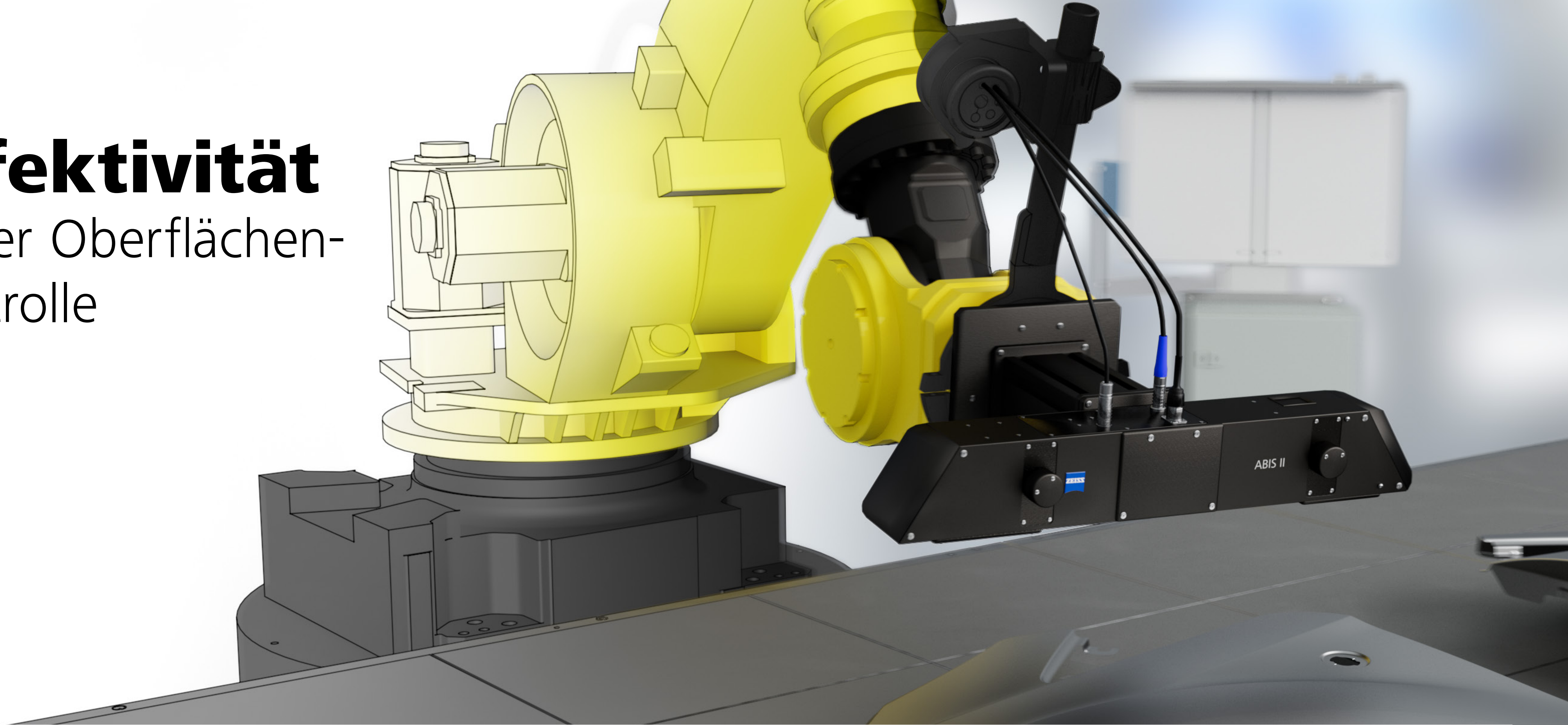


# Effektivität

in der Oberflächen-  
kontrolle



## **ZEISS ABIS Planner**

Offline-Erstellung von Prüfprogrammen  
in der virtuellen Roboterzelle

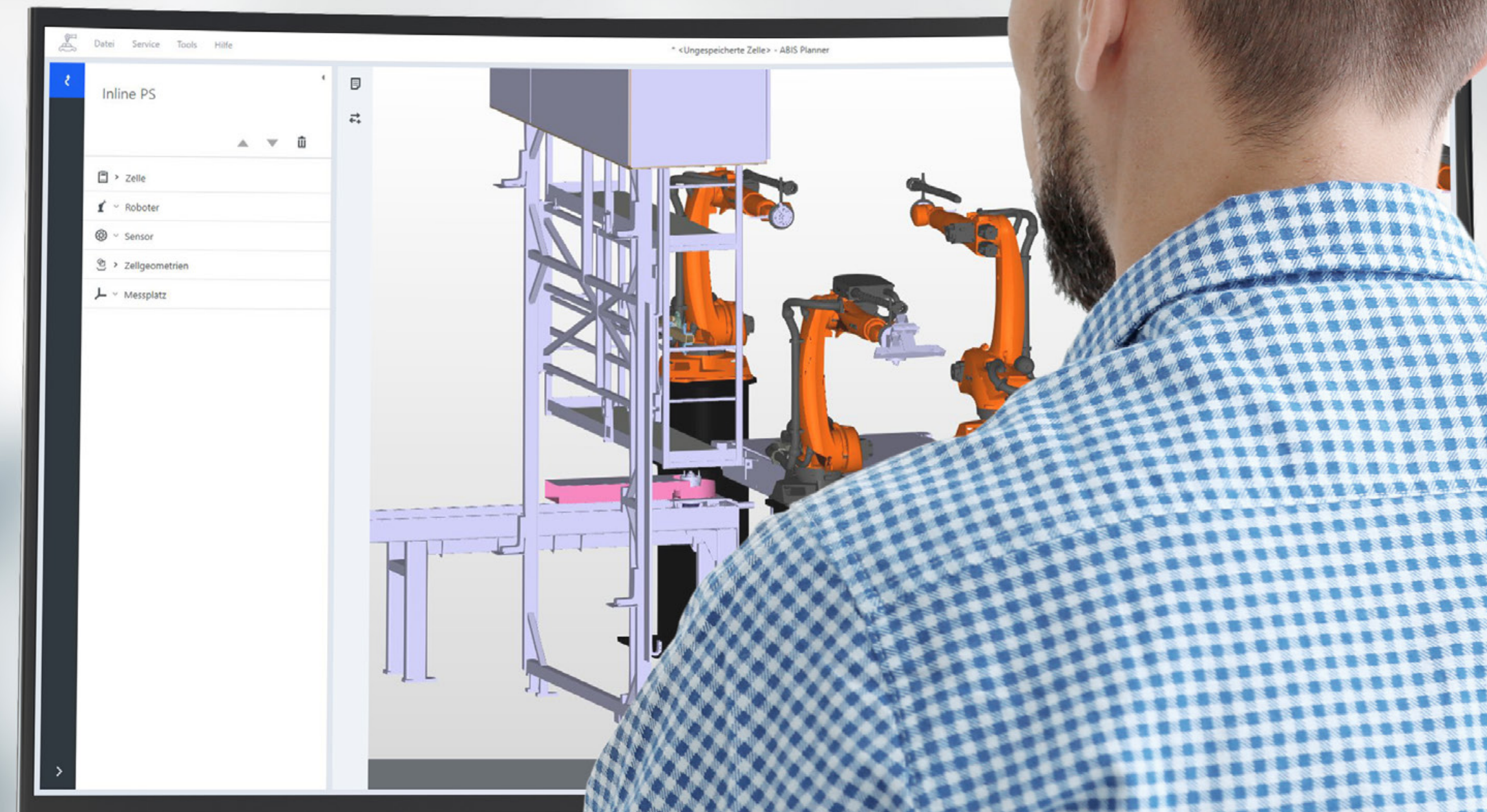


Seeing beyond

# Offline planen, live prüfen

ZEISS ABIS Planner ist Ihr effizientes Offline-Tool zur Erstellung von Prüfprogrammen in der Roboterzelle. Neue Inspektionsprogramme können erstellt und hinzugefügt werden, ohne den laufenden Betrieb zu unterbrechen.

**Ihr Vorteil: Reduzierte Downtimes in der Produktion**

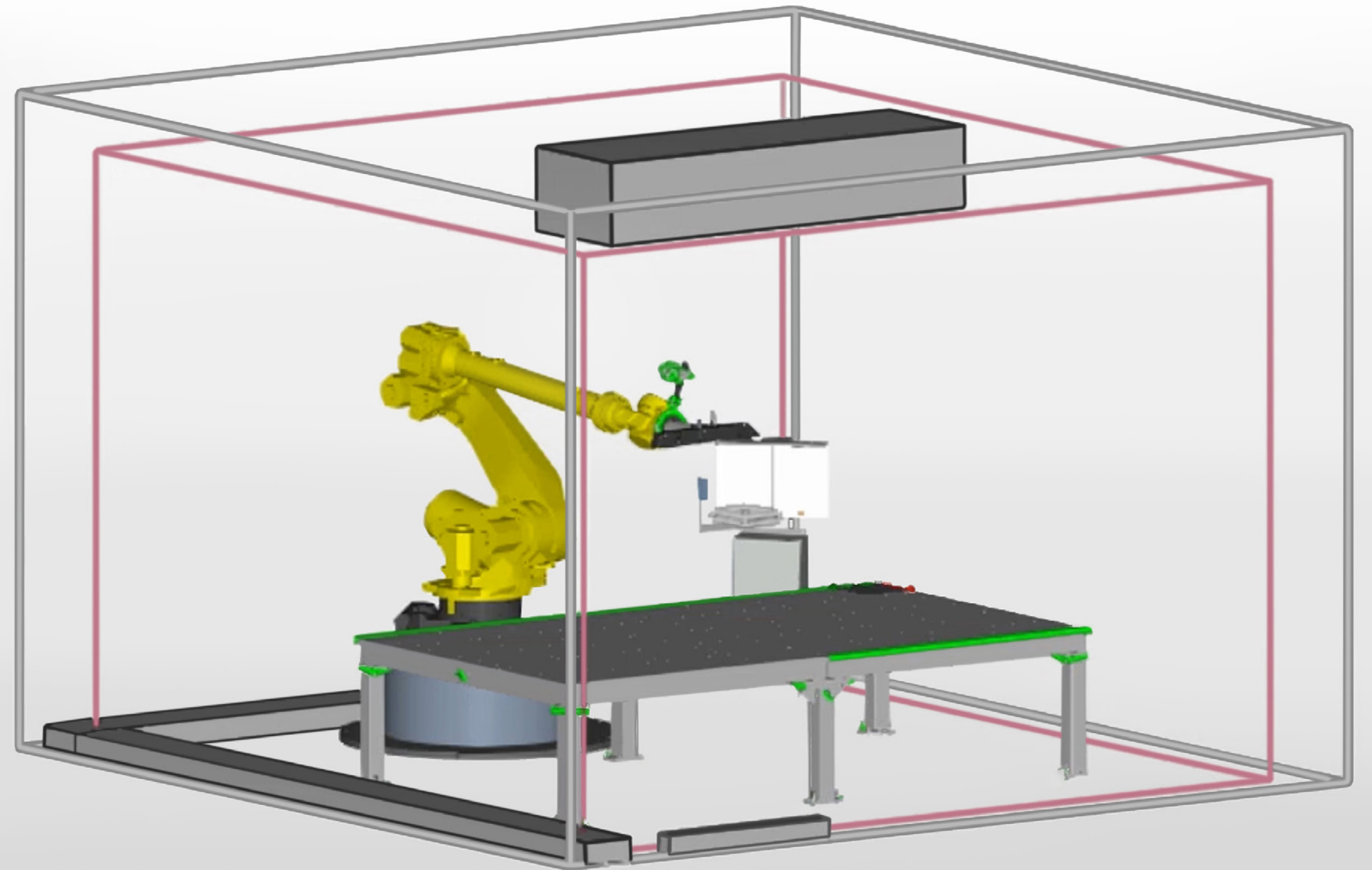


# Die wichtigsten Software-Features auf einen Blick

## Roboterprogrammierung: Schnell. Einfach. Effizient.

Mit ZEISS ABIS Planner sparen Sie Zeit und Geld. Erstellen Sie offline virtuelle Roboterzellen und -positionen. Greifen Sie noch schneller auf Ihre bereits erstellten Projekte zu.

- Erstellung der virtuellen Roboterzelle als maßstabsgetreues 3D-Modell durch Import von CAD-Daten oder Verwendung von Standard-Geometrien (Quader, Kugel, Zylinder, Kegel)
- Individuell erweiterbare Roboterbibliotheken
- Vorprogrammierte Roboterbewegungen, inklusive Home-Position und Achsgrenzen
- Sensorausrichtung durch "Click and Pick"-Funktion
- Automatische Kollisionskontrolle und Fehlervisualisierung
- Spiegelfunktion
- Optimale Sensorpositionierung zum Bauteil durch virtuelles Augenbild



# Reduzierter Programmieraufwand – hohe Anlagenverfügbarkeit

- Signifikante Zeitersparnis bei der Konfiguration einer ABIS-Station
- Steigerung von Produktivität und Effizienz
- Vermeidung von Stillstandzeiten der Produktionsanlage aufgrund von Programmieraufwand
- Deutlich frühere Einsatzmöglichkeit der Oberflächeninspektion im Produktionshochlauf
- Hohe Benutzerfreundlichkeit – keine Roboterfachkenntnisse nötig

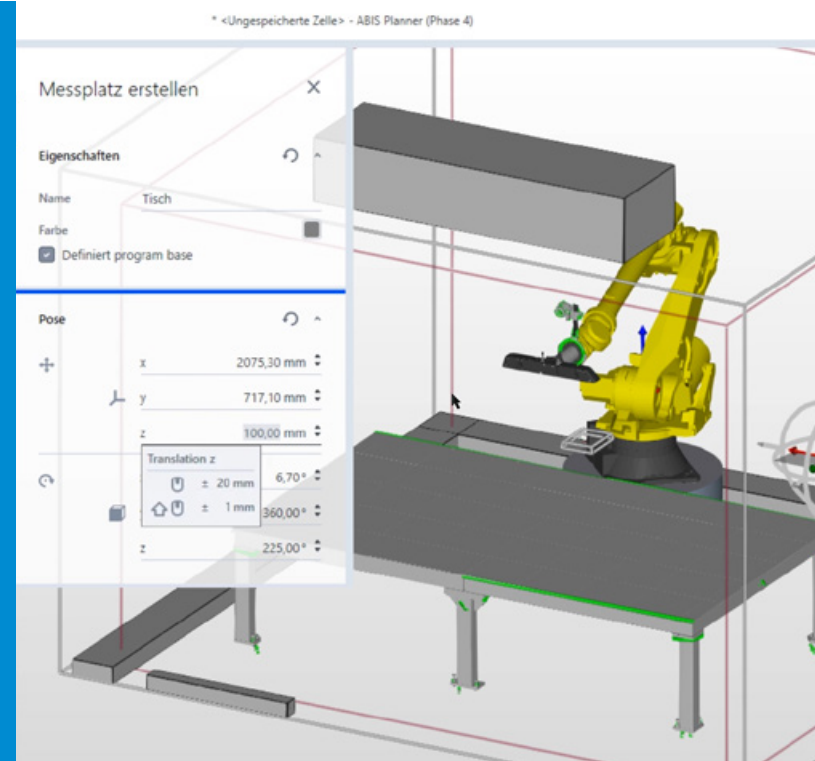


# In vier Schritten zum fertigen Prüfprogramm

## 01

### Roboterzelle auswählen

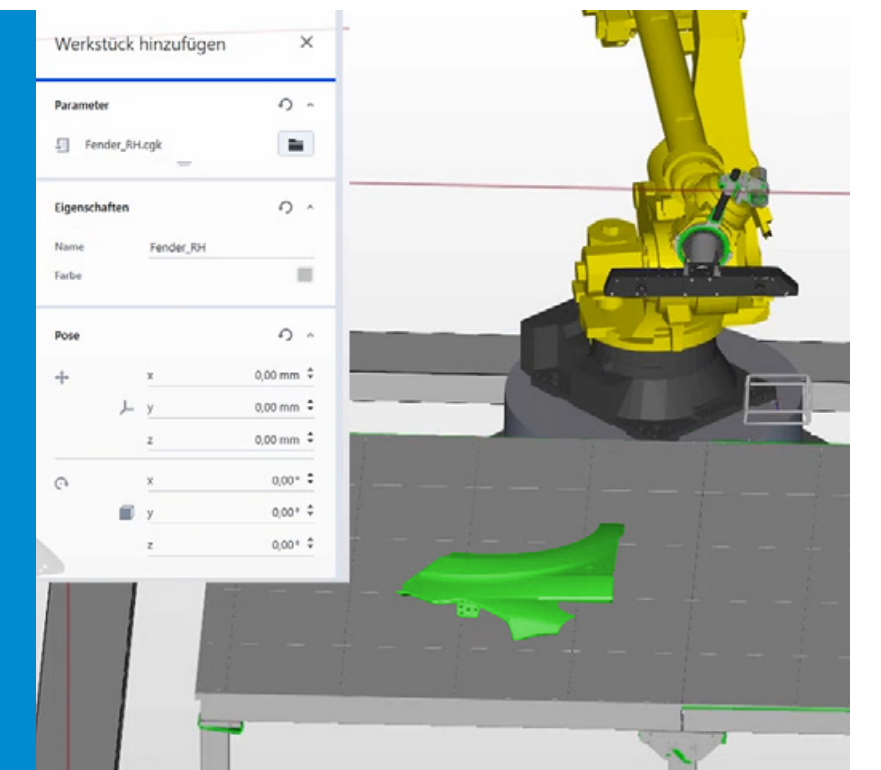
Erstellen Sie Ihre Roboterzelle mit dem Editor, importieren Sie ein CAD-Modell Ihrer Zelle oder wählen Sie ein bereits erstelltes Layout aus Ihrer Datenbank.



## 02

### Werkstück hinzufügen

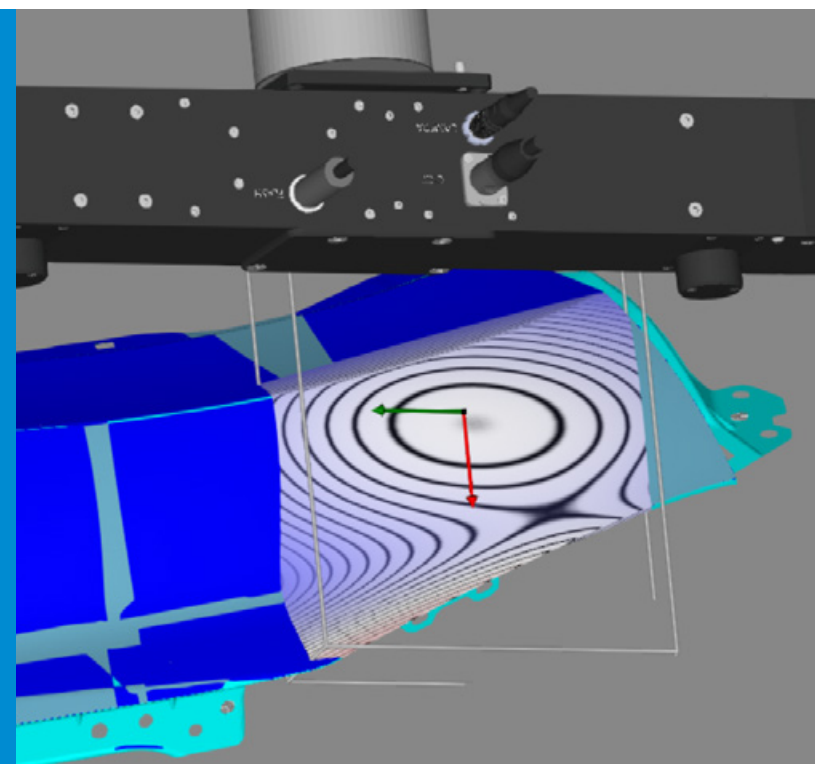
Wählen Sie das zu inspizierende Werkstück aus und platzieren Sie es auf dem Ablagetisch oder Förderband. Das eigene Koordinatensystem der Zelle erleichtert Ihnen die Positionierung.



## 03

### Sensorpositionierung

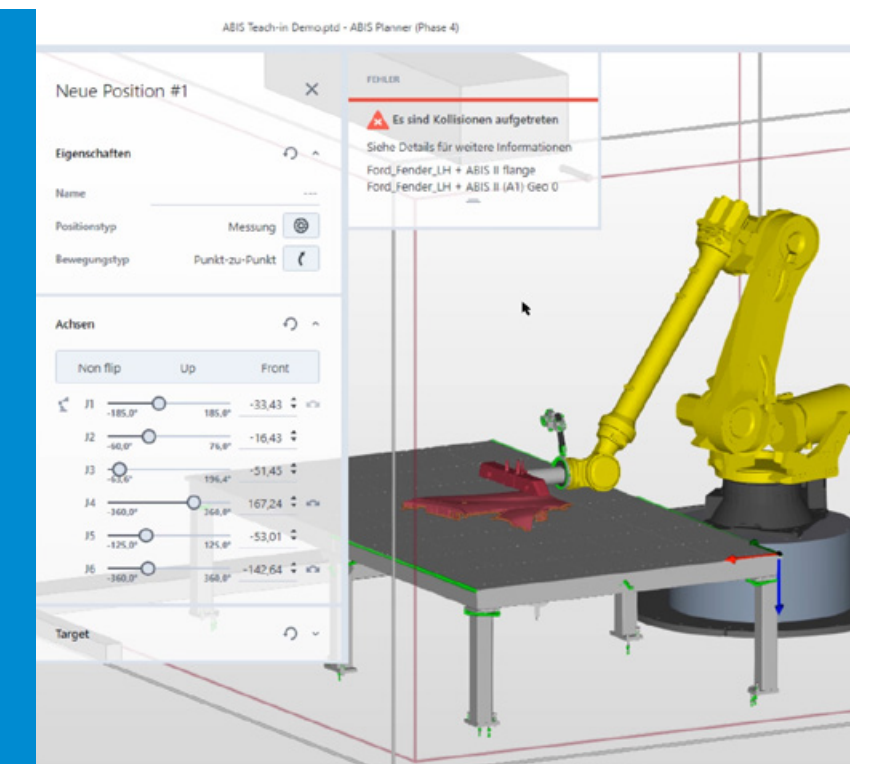
Definieren Sie die Inspektions- und Umfahrpositionen – manuell oder per "Click and Pick". Überprüfen Sie die optimale Sensorposition über das patentierte, virtuelle Augenbild. Alternativ können Sie ein bereits abgelegtes Prüfprogramm importieren.



## 04

### Automatische Kollisionskontrolle

Im virtuellen Probelauf werden Ihnen Kollisionen oder Fehler angezeigt. Eine Neupositionierung des Bauteils auf dem Ablagetisch/Förderband oder die manuelle Anpassung des Prüfprogramms ermöglicht einen optimalen Ablauf.



# ZEISS ABIS Planner

## Systemspezifikationen

### 3D-Roboterzellen-Erstellung

Komponenten	CAD-Import oder Standard-Geometrien (Quader, Kugel, Zylinder, Kegel)
EASY-ROB™ Roboter-Bibliothek	KUKA, FANUC, YASKAWA vorinstalliert, individuell erweiterbar

### Prüfprogrammerstellung

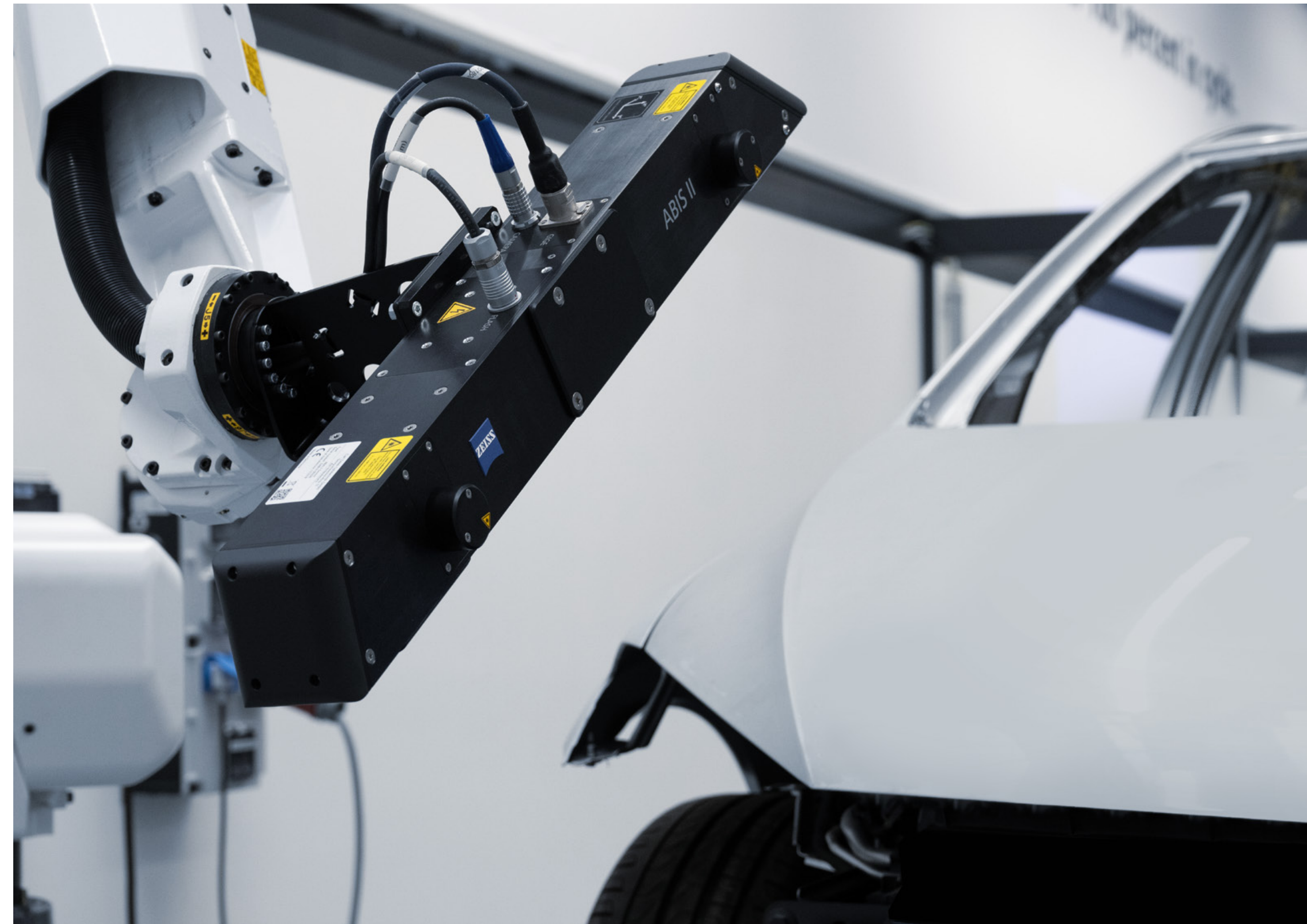
Sensorpositionierung	roboterspezifische Bewegungen vorprogrammiert, Positionierung manuell oder per "Click and Pick"
Sicherheit	Kollisionskontrolle und Fehlervisualisierung im virtuellen Testlauf

### Systemvoraussetzungen

Hardware	muss der Spezifikation von Carl Zeiss Optotechnik GmbH für den jeweils verwendeten Sensortyp entsprechen
Betriebssystem	Microsoft Windows 10 Enterprise LTSC 2016 (Version 1607, 64-Bit) Microsoft Windows 10 Enterprise LTSC 2019 (Version 1809, 64-Bit)

### Optionen

Sprachen	Deutsch, Englisch
----------	-------------------



**Carl Zeiss**  
**Industrielle Messtechnik GmbH**  
73446 Oberkochen  
Germany

Vertrieb: +49 7364 20-6336  
Service: +49 7364 20-6337  
Fax: +49 7364 20-3870  
Email: [info.metrology.de@zeiss.com](mailto:info.metrology.de@zeiss.com)  
[www.zeiss.de/imt](http://www.zeiss.de/imt)