机器人优化软件：IPS Robotics

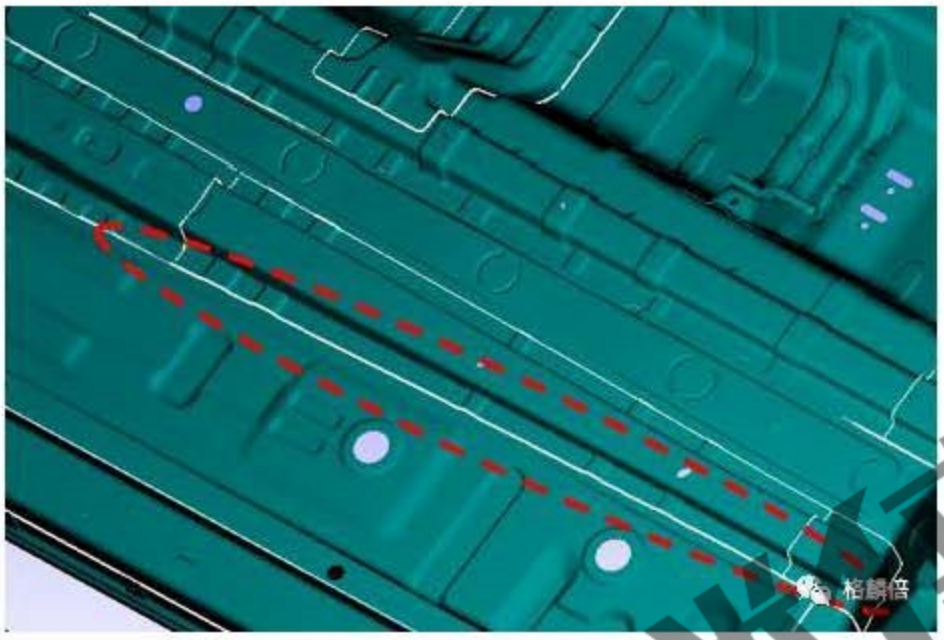
格麟倍 4 月 28 日

IPS Robotics 是一款集优化机器人姿态、机器人任务顺序、多目标参数为一体的机器人离线程序优化软件。它可以定制机器人多轴参数，支持定义可运动的环境障碍物，可以快速计算 TCP 坐标点对应的机器人姿态，降低机器人关节磨损避免碰撞。

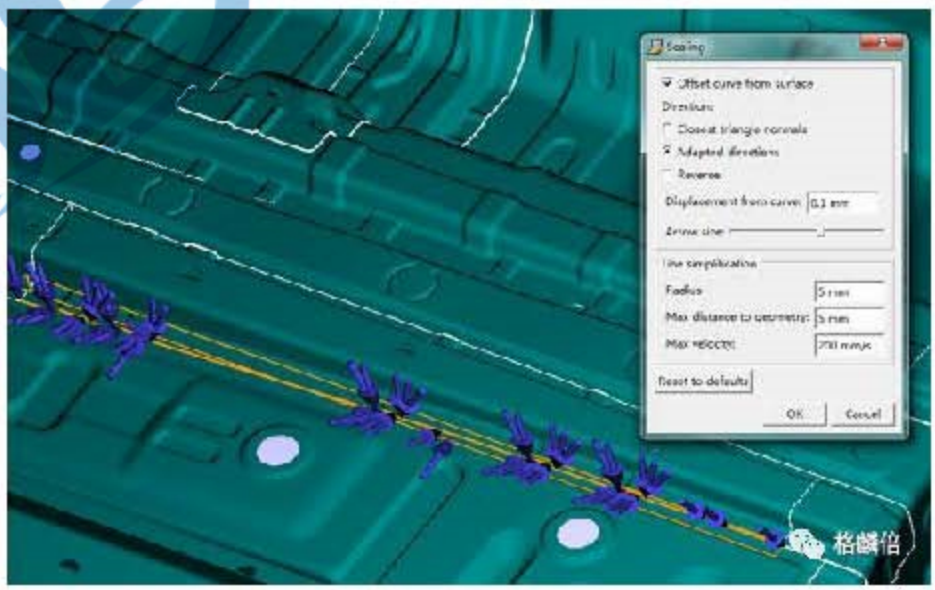
IPS 软件框架内可以集成调用 IPS Virual Paint 仿真模块，可以仿真喷涂、涂胶过程，也可以读取焊点信息，优化各个工艺参数。

IPS Robotics 致力于兼容各个品牌机器人，可以读取并导出品牌机器人的离线程序，降低离线编程难度，提高工艺质量。通过使用 IPS Robotics，用户可以极大的提升生产节拍，降低机器人工作等待时间，平衡各个机器人负荷。

格麟倍 GELINBEI







IPS Robotics for Spray

可以根据目标膜厚值，调用 IPS Virtual Paint Spray 求解喷漆过程，自动优化雾化器行走轨迹或吐漆量，使漆膜厚度达标并分布均匀，降低色差、橘皮和流挂风险。

IPS Robotics for Sealing

可以根据用户提供的胶线数模，自动生成机器人涂胶轨迹，自动计算机器人各个关节姿态，自动优化挤胶顺序，调用 IPS Virtual Paint Sealing 求解涂胶过程，自动优化枪速和出胶量，使胶条可以均匀的密封钣金缝隙，降低漏胶风险，提高密封质量。

IPS Robotics for welding

可以读取用户提供的焊点位置信息，自动计算机器人姿态，自动优化焊接顺序，平衡各个机器人工作负荷，避免碰撞发生，提高生产节拍。

格临比特 GELINBEI