

ABB ROBOTICS

Robot Control Mate (RCM)

La interfaz del operador mejora la flexibilidad y la eficacia de las aplicaciones robóticas sencillas



Una forma sencilla y flexible de mover, enseñar y calibrar robots directamente con ordenadores portátiles, de sobremesa y de bolsillo.

El nuevo software Robot Control Mate de ABB permite a los usuarios mover, enseñar y calibrar fácilmente los robots, proporcionando instrucciones básicas para los sistemas robóticos basados en OmniCore. Si no dispones de ABB FlexPendant, puedes utilizar Robot Control Mate para controlar el robot desde un dispositivo conectado, como un PC, un portátil o una tablet.

Robot Control Mate es un complemento de RobotStudio® de ABB que permite a los usuarios mover, enseñar y calibrar robots desde tu ordenador.

Seleccionando el modo de movimiento y el sistema de coordenadas, el robot se puede mover a una posición específica. Los usuarios pueden definir un punto de destino deseado en la instrucción RAPID y utilizar el punto de destino para modificar la posición del robot.

Robot Control Mate permite a los usuarios actualizar el contador de revoluciones de uno o todos los ejes del robot, así como transferir datos entre el robot y el controlador. La suite ofrece a los usuarios una vista rápida del estado del controlador y del estado de ejecución del programa, además de permitir la calibración del punto central de la herramienta (TCP) y de los objetos de trabajo.

La versión web de Robot Control Mate permite a los usuarios conectar un dispositivo de control al sistema, ya sea a través de Ethernet o de forma inalámbrica, y manejar las funciones de la suite a través de un navegador. El uso de la versión web permite a los usuarios interactuar con el programa RAPID respondiendo al mensaje de la interfaz de usuario; también puede utilizarse para realizar una copia de seguridad y una restauración, además de controlar, confirmar, borrar o exportar los registros de eventos.

Características:

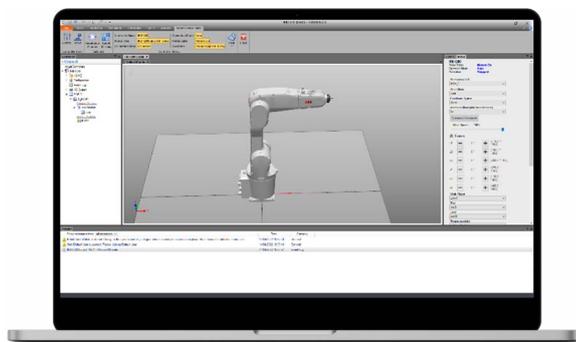
Robot Control Mate RS Add-In	Robot Control Mate Web
Un complemento de RobotStudio	Conectividad basada en la web
Calibrar el robot	Calibrar el robot, el TCP y el objeto de trabajo
Soporta conexión ethernet e inalámbrica	
Mover y enseñar al robot	
Mostrar el estado del robot	

Requisitos previos del sistema:

Robot Control Mate RS Add-In	Robot Control Mate Web
Controlador OmniCore con RobotWare 7.2* o posterior *RobotWare 7.7 o posterior para conexión inalámbrica	
RobotStudio 2021	Google Chrome o Microsoft Edge
Se requiere la opción RobotWare: FlexPendant 3018-1 intercambiable en caliente	

Interfaz:

Robot Control Mate RS Add-In



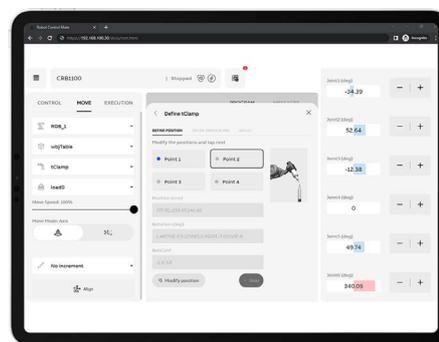
El complemento RobotStudio muestra el robot virtual, el programa y los botones de movimiento.

Robots compatibles:

Robot Control Mate ha sido comprobado con los siguientes robots en modo automático:

- IRB 910INV
- IRB 1100
- IRB 1300
- IRB 14050
- CRB 1100
- IRB 920T
- IRB 1200 OmniCore
- IRB 1010

Robot Control Mate Web



La interfaz principal de la versión web está dividida en cuatro partes. La cabecera contiene el nombre y el estado del controlador. La parte inferior está dividida en tres partes. A la izquierda se encuentra el control, el movimiento y la configuración de la ejecución, en el centro el programa RAPID y los mensajes, y la parte derecha proporciona los botones de movimiento para su robot.