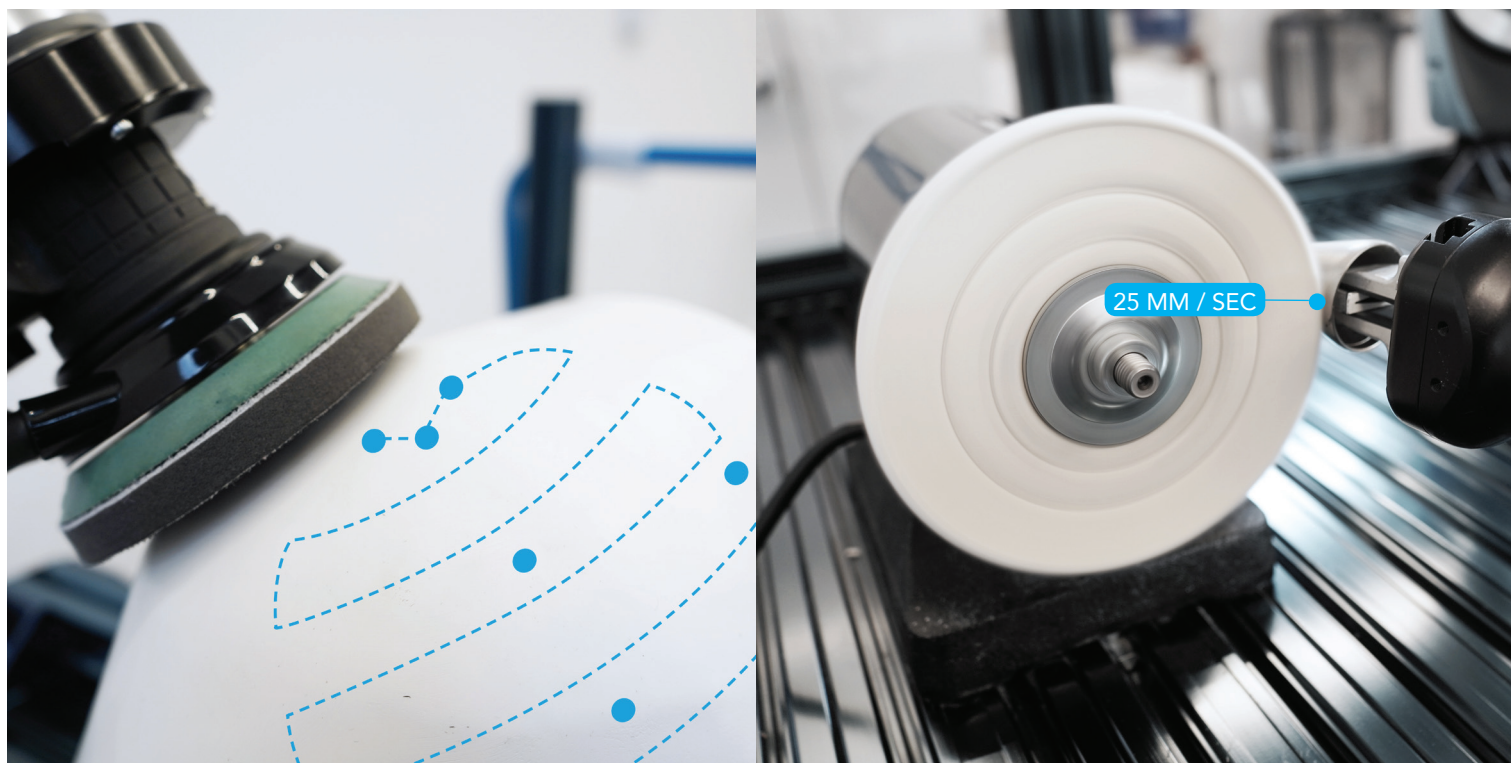




## FINISHING COPILOT



### LOGICIEL CONÇU POUR LES TÂCHES DE FINITION AVEC UNIVERSAL ROBOTS

- Économisez en temps de programmation
- Générez une trajectoire de finition en quelques minutes
- Compensez l'usure des outils externes
- Établissez un point d'effecteur externe
- Utilisez le produit facilement, peu importe votre niveau de compétence

**ACCÉLÉREZ  
LA MISE EN  
PRODUCTION**

Consultez nos études de cas à l'adresse  
[robotiq.com/casestudies](https://robotiq.com/casestudies)

# AUTOMATISEZ LES TÂCHES DE FINITION FACILEMENT

## OUTIL EXTERNE



### ÉTABLISSEZ UN POINT D'EFFECTEUR EXTERNE

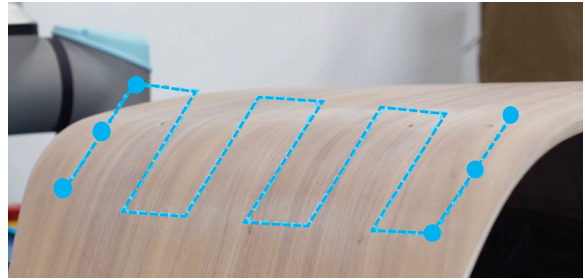
Finishing Copilot vous permet de programmer un point d'effecteur externe. Le logiciel fait savoir au robot que l'outil de finition est externe au robot, contrairement à la plupart des tâches avec robot collaboratif. La tâche de finition est ensuite exécutée : le robot apporte la pièce au point d'effecteur externe.



### COMPENSEZ L'USURE DES OUTILS EXTERNES

Le nœud de décalage par contact utilise un point sur l'outil externe comme référence pour mesurer l'usure. Le décalage par contact permet de vérifier la position exacte de l'outil, à tout moment. S'il y a le moindre changement, le programme du robot ajuste tous les paramètres concernés.

## OUTIL EMBARQUÉ



### GÉNÉREZ UNE TRAJECTOIRE DE FINITION EN QUELQUES MINUTES

Programmez des trajectoires de finition complexes en utilisant moins de 10 points de cheminement. Finishing Copilot génère une trajectoire complète et applique une force constante à chaque cycle sur les surfaces planes (4 points de cheminement), incurvées (6 points de cheminement) et sphériques (9 points de cheminement).



### VALIDEZ LE POSITIONNEMENT D'UNE PIÈCE

Le nœud de décalage par contact utilise des points de référence sur la pièce pour valider sa position. S'il y a le moindre changement, le programme du robot ajuste tous les paramètres concernés.

## AUTRES FONCTIONS

- Cherchez des surfaces
- Effectuez divers types d'insertions
- Dirigez le robot d'une main
- Suivez des trajectoires complexes
- Modifiez des trajectoires point par point
- Appliquez une force constante et définissez la raideur sur chaque axes
- Réinitialisez les valeurs du capteur

## ET ENSUITE?

Rendez-vous à l'adresse [support.robotiq.com](https://support.robotiq.com) pour obtenir les spécifications de Finishing Copilot

Pour de plus amples informations  
[support.robotiq.com](https://support.robotiq.com)  
[iss@robotiq.com](mailto:iss@robotiq.com)  
1 888 nRobotiq

 **ROBOTIQ**

 **LEAN  
ROBOTICS**