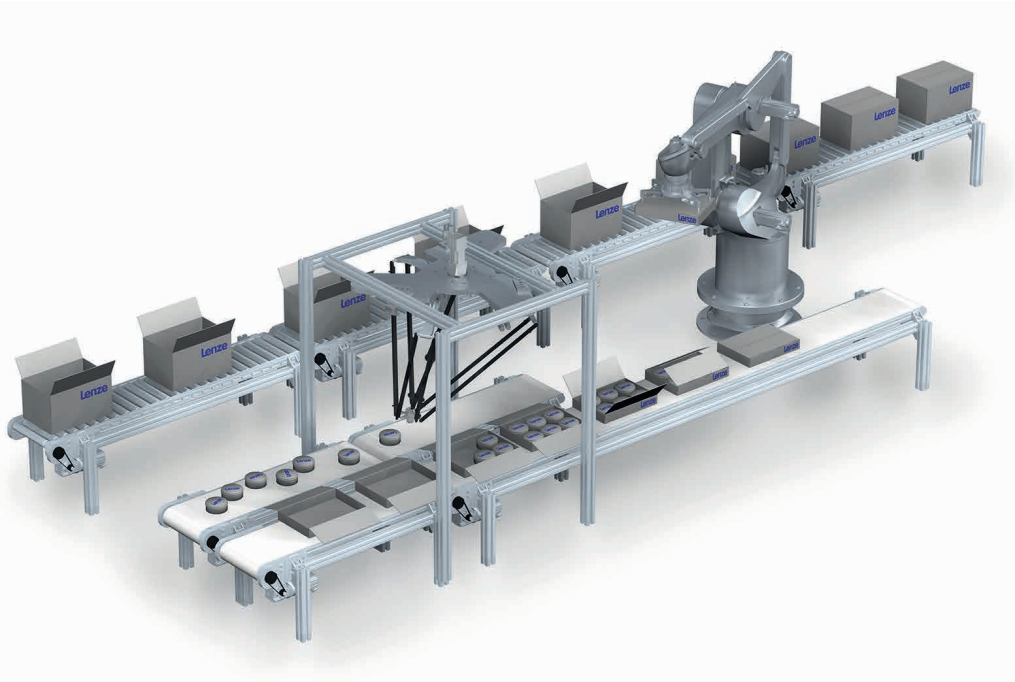
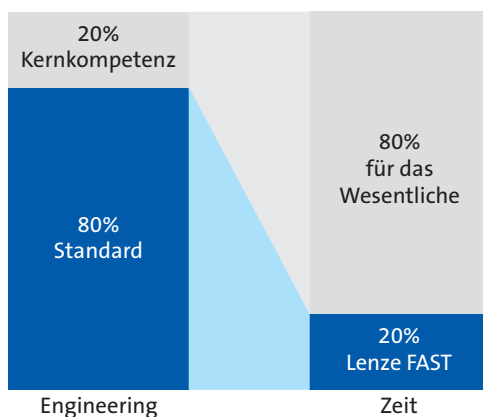


# Roboter einfach in Bewegung bringen.



## FAST goes Robotics:

Mit den vorgefertigten Robotik-Modulen gelingt die Integration der Kinematiken in die Gesamtautomatisierung denkbar einfach. Dafür stehen Technologiemodule für Pick & Place-Applikationen mit Modellen für unterschiedliche Kinematiken zur Verfügung. Bereits integriert ist ein vollwertiger Robotik-Kern für höchste Freiheitsgrade.



## Highlights

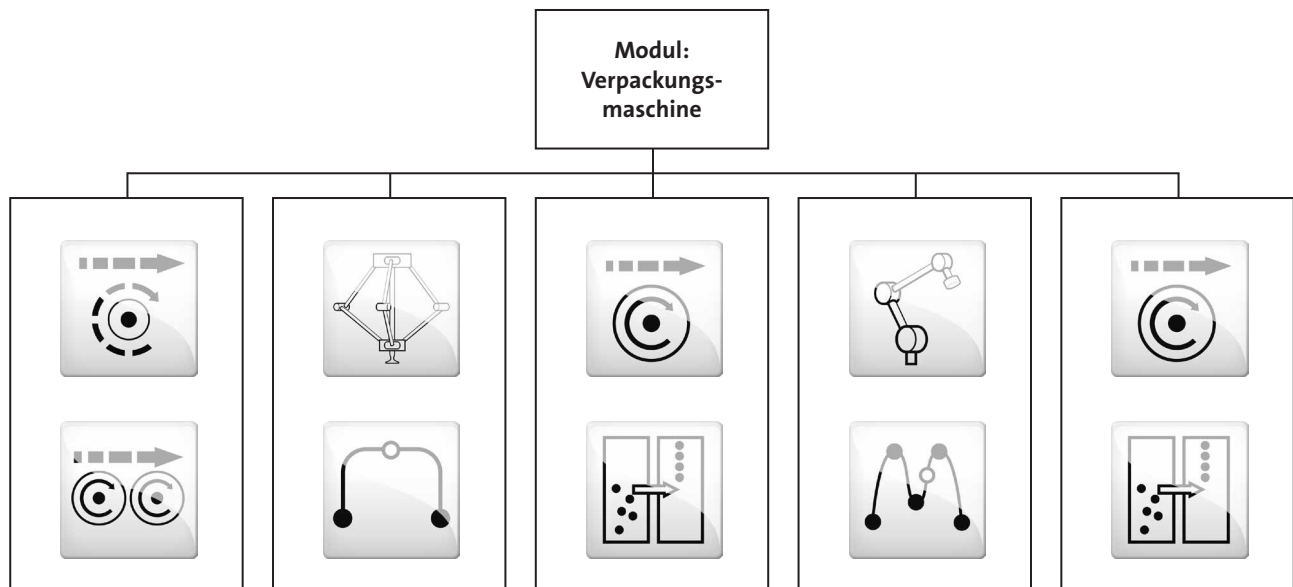
- Bis zu 80% des Software-Engineerings kann mit Lenze FAST abgedeckt werden
- Leistungsfähiger Robotik-Kern mit sechs Freiheitsgraden als Basis von Bewegungen im Raum
- Bahnplanung basiert auf PLCopen Part4, für alle Haupt- und Hilfsachsen
- Durch die gekapselte Bahnplanung im FAST Technologie-Modul sind keine Roboterprogrammierkenntnisse notwendig
- Strukturierterer Aufbau der Programmierung durch das Application Template
- Fehlerreduktion durch getestete Software

# Die Robotik-Module für Ihre Maschine

## Eine modulare Programmierung

Mit Lenze FAST kann der Automatisierer so arbeiten, wie er es gewohnt ist – mit einer einfachen Architektur. Die Funktionen in den einzelnen Modulen sind gekapselt.

Die Module sind autark, können einfach getauscht und völlig eigenständig getestet werden. So ist das Engineering einfach, schnell und zuverlässig.



Lenze FAST	Beschreibung
Basic Motion	Basisfunktionen für den Antrieb
Virtual Master	Grundbaustein für allgemeine Maschinenaufgaben, virtuelle Leitachse in der Maschine
Electrical Shaft Position	Positionieren von Produkten, positionsgenaue Synchronisation und Kupplung von Achsen
Electrical Shaft Velocity	Gleichlauf über mehrere Stationen, geschwindigkeitsgenaue Synchronisation und Kupplung von Achsen
Pick & Place Basic	Erzeugung von einfachen Pick & Place-Profilen mit diversen Kinematiken, z. B. Delta3-Roboter
Pick & Place Advanced	Erzeugung von Pick & Place-Profilen über bis zu 10 Stützpunkte mit diversen Kinematiken, z. B. Knickarmroboter
Tracking Management	Verfolgen von Werkstücken und Aufsynchronisieren