

# Smart Tooling Editor: Reinigingsrobot patroongeneratie editor ontwikkeling

- Doel:** Software waarmee de bewegingspatronen- en activiteiten van een verticale hogedruk waterreinigingsrobot vooraf gedefinieerd worden.
- Omschr:** Binnen het project smart tooling in de procesindustrie worden verschillende typen robots ontwikkeld voor het moderniseren van onderhoudsactiviteiten in de industrie. Toepassing van een robot bij het met hoge waterdruk reinigen van wanden van grote tanks heeft als voordeel dat er geen mensen meer deze afgesloten ruimte betreden, waar men aan allerlei gevaren blootgesteld kan worden. De software assisteert in de voorbereidingsfase de betrokkenen met het nauwkeurig specificeren van het werk en neemt lastige klussen als het uitzetten van een goed banenpatroon uit handen door dit te automatiseren.. Verder definieert men het moment waarop op basis van metingen en gelogde posities er een voorlopig percentage gereinigd gegeven kan worden. Het resultaat van de software zijn bewegingspatronen en specifieke informatie waarmee de robot bij een reiniging automatisch aan de slag kan gaan. Met de ingebouwde simulator kan men in een 3D beeld van de tank/vat visueel en met berekeningen controleren of de bewegingen de juiste zijn en ook alternatieven beoordelen.
- Result:** De editor is nog in ontwikkeling en is robot-onafhankelijk gemaakt om de toepassing te verbreden. Gekeken wordt ook naar toepassing op vlakke oppervlakten en zelfs het ondersteunen van meerdere robots gelijktijdig zonder dat ze zelf slim moeten zijn.
- Tool:** N.I. LabVIEW LV16
- H.W.:** -
- input:** nvt
- comm.:** nvt
- klant:** PPL projectpartner in KICMPI Interreg project Smart Tooling
- periode:** 2017-eind 2020 (lopend)

