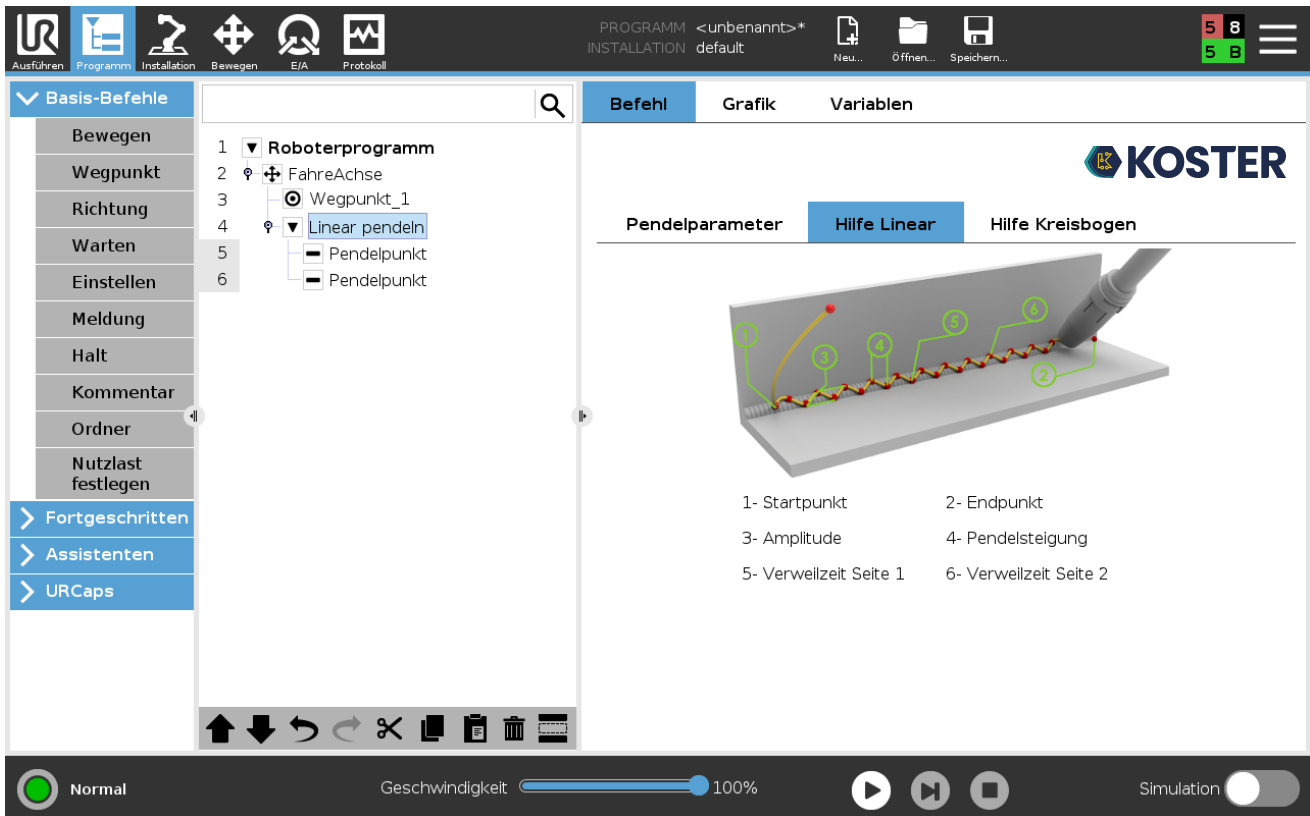


KS-Oscillate

Met de pendel-cap van Koster is het mogelijk een pendelbeweging uit te voeren met de cobot. Vooral bij het lassen van onderdelen met grote kieren of toleranties is een oscillerende beweging van de toorts essentieel.

Om een oscillerende beweging te programmeren, moeten het begin-, tussen- en doelpunt van de oscillerende naad worden ingevoerd. Bovendien kunnen de amplitude, slingerhelling, snelheid en stilstandtijden worden ingesteld. De URcap ondersteunt momenteel lineaire robotpaden en een zigzag slingerpatroon. De standaard lineaire en cirkelvormige beweging wordt overlapt met het gekozen slingerpatroon.



The screenshot displays the KOSTER software interface for programming a robotic arm. The main window shows a 3D simulation of a robotic arm performing an oscillating movement on a workpiece. The simulation is titled 'Pendelparameter' and includes a legend for the numbered points in the diagram:

- 1- Startpunt
- 2- Endpunt
- 3- Amplitude
- 4- Pendelsteigung
- 5- Verweilzeit Seite 1
- 6- Verweilzeit Seite 2

The interface also features a menu on the left with options like 'Basis-Befehle', 'Fortgeschritten', 'Assistenten', and 'URCaps'. The top bar shows the current program name and installation status, and the bottom bar includes a speed slider set to 100% and a simulation toggle.

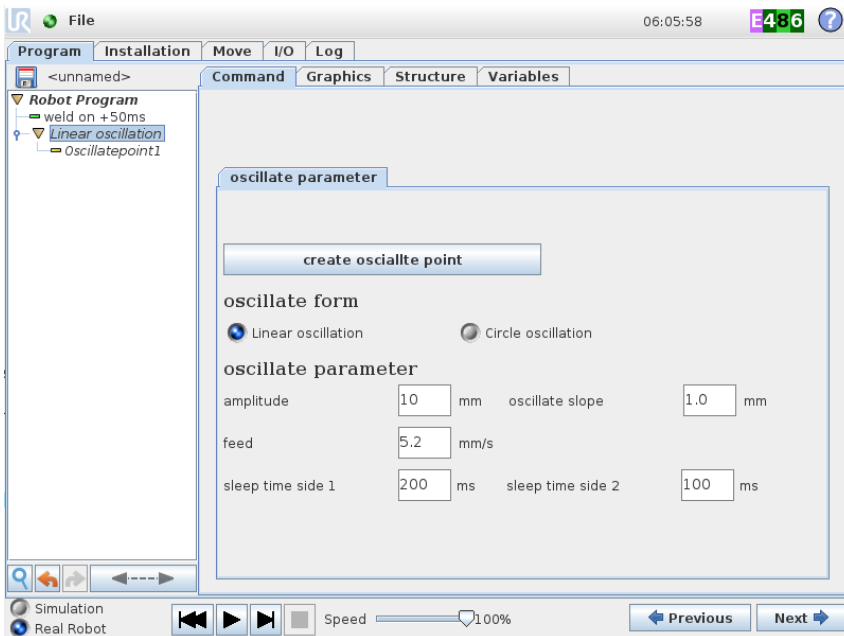
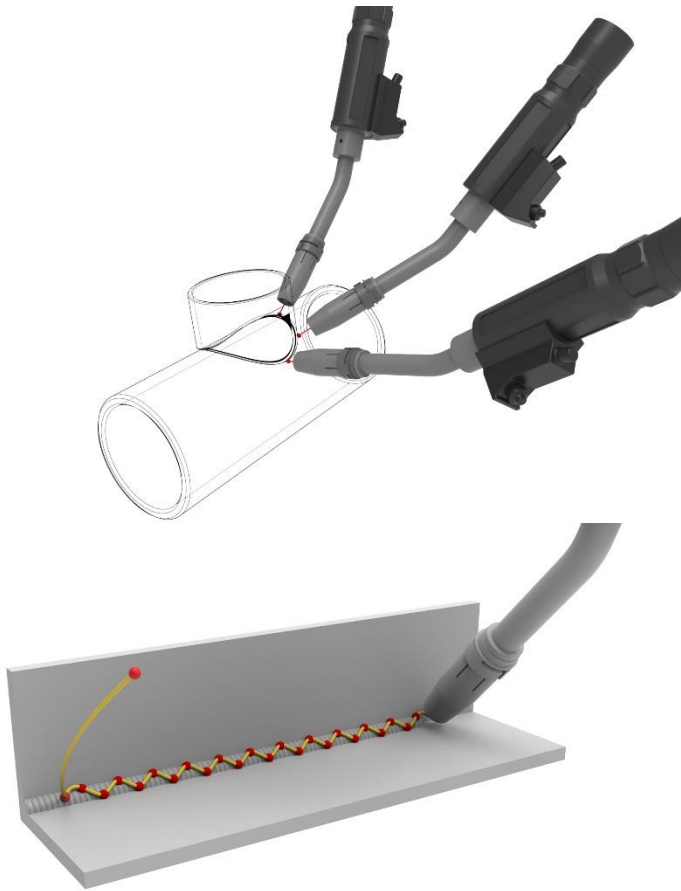
Koster

Weth. Klompstraat 3
7951 SC Staphorst
The Netherlands

T: +31 (0)522 462529
E: info@kosterstaphorst.nl
W: www.kosterstaphorst.nl

IBAN: NL62 RABO 0360 8050 86
BIC: RABONL2U
Kvk: 52373274
Btw.nr: NL850415196B01





Koster

Weth. Klompstraat 3
7951 SC Staphorst
The Netherlands

T: +31 (0)522 462529
E: info@kosterstaphorst.nl
W: www.kosterstaphorst.nl

IBAN: NL62 RABO 0360 8050 86
BIC: RABONL2U
Kvk: 52373274
Btw.nr: NL850415196B01

