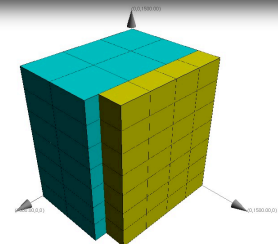
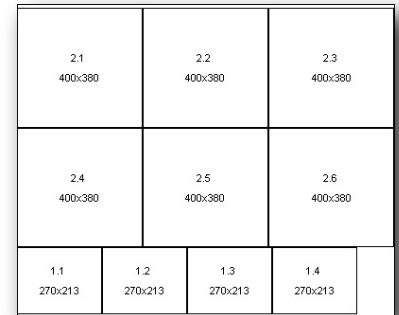


## Software zur Palettenbeladung



### Features:

- Optimierung über mehrere Paletten.
- Verschiedene Packstückgrößen innerhalb einer Lage.
- Berechnung der benötigten Paletten eines Auftrags.
- PDF Berichte der Ergebnisse.
- 3D-Ansicht.
- ASCII / XML Im- und Export.
- Minimale Hardwareanforderungen: Pentium, 16 MB RAM, 20 MB freier Festplattenplatz.
- Betriebssystem: Windows 95/98/ME/NT/2000/XP, Linux, Mac OS X.
- Andere Betriebssystem auf Anfrage.
- Spezielle Kundenanpassungen auf Anfrage.

**WebOpt** ist ein benutzerfreundliches Werkzeug zur Erzeugung optimaler lagen-weiser Palettenbeladungen. Aus einem Lieferauftrag werden die Palettenbeladungen und die Lagenlayouts berechnet. Eingabedaten sind im wesentlichen die Anzahl der zu liefernden Packstücke (Kartons) inklusive Abmessungen und die maximale Beladungshöhe der Palette.

WebOpt optimiert den Auftrag in Hinblick auf die minimale Anzahl der benötigten Paletten. Ferner werden Berichte mit den 3D-Ansichten der Paletten und den 2D-Ansichten der Packstückanordnungen erzeugt.

Dr. Kühn bietet zahlreiche kundenspezifische Erweiterungen und Funktionen für Ihren Produktionsprozeß sowie Ihre Maschinen und Steuerungen. WebOpt kann vollständig in Ihre Applikation eingebunden werden.

**Preise:** ab 199 € + MwSt.  
(siehe separate Preisliste)

**Stabilität:**

1. Automatische Spiegelung identischer Lagen.
2. Automatische Verschiebung gleicher Lagen.

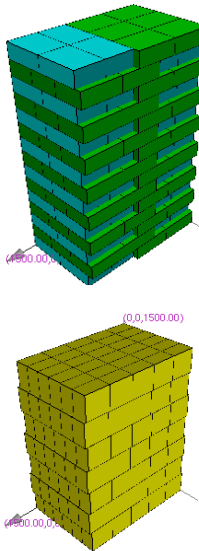


Bild zeigt eine solche Anordnung:

1.1 350x250		1.2 350x250		1.3 350x250		2.1 145x225	
2.12 145x225	2.13 145x225	2.14 145x225	2.15 145x225	2.16 145x225	2.17 145x225	2.18 145x225	2.19 145x225
2.20 145x225	2.21 145x225	2.22 145x225	2.23 145x225	2.24 145x225	2.25 145x225	2.26 145x225	2.27 145x225
2.2 225x145		2.3 225x145		2.4 225x145		2.5 225x145	
2.7 225x145		2.8 225x145		2.9 225x145		2.10 225x145	

**WebOpt Palettiermodul:**



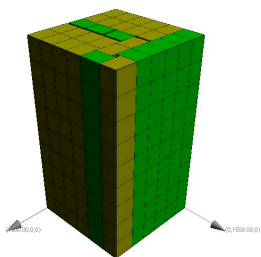
WebOpt erzeugt eine gültige kollisionsfreie Ablagereihenfolge für Palettierroboter (z. B. SCARA-Roboter, siehe Bild). Hier werden nicht nur die Anfahrpositionen berechnet, sondern auch die Informationen zur Ansteuerung der Greifer. Das aufwändige Teachen des Roboters entfällt somit vollständig.

**Beispiel 1:**

Frage: Wie viele Packstücke / Kartons (205 x 159) passen auf eine Palette (1000 x 1000) ?

WebOpt ermittelt das bestpassende Muster für die Lage und die Palette. In diesem Fall passen 270 Packstücke auf eine ganze Palette. 30 Packstücke sind in einer Lage angeordnet. Insgesamt werden 9 Lagen benötigt.

1.1 205x159	1.8 205x159	1.14 159x205		1.19 205x159	1.25 205x159
1.2 205x159	1.5 205x159	1.15 159x205		1.20 205x159	1.26 205x159
1.3 205x159	1.10 205x159	1.16 159x205		1.21 205x159	1.27 205x159
1.4 205x159	1.11 205x159	1.17 205x159		1.22 205x159	1.28 205x159
1.5 205x159	1.12 205x159	1.18 159x205		1.23 205x159	1.30 159x205
1.6 159x205	1.7 159x205	1.13 159x205	1.18 159x205	1.24 159x205	1.29 205x159



**Beispiel 2:**

In einigen Fällen / Aufträgen ist es sinnvoll, unterschiedliche Packstückgrößen in einer Lage zuzulassen (z. B. 350 x 250 und 145 x 225). Das nächste

**Beispiel 3 kompletter Auftrag:**

Palette: 1200 x 1000.

Packstücke:

Anzahl	Länge	Breite	Höhe
1000	300	200	600
3400	225	145	480
2300	274	175	330

WebOpt Lösung: **59** Paletten

Manuelle Lösung: 62 Paletten.

Im Vergleich zur manuellen Lösung **spart WebOpt 3 Paletten !** Besuchen Sie bitte unsere Internetseiten, um die vollständige Lösung zu sehen.

**Kundenlösungen:**

WebOpt kann an alle Produktionssysteme angepaßt werden. Hier sind einige Beispiele:

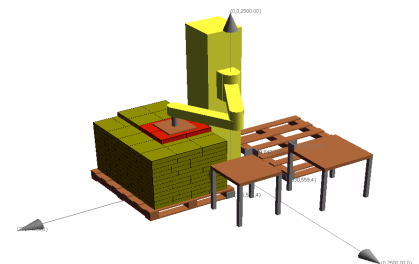
**Import:**

- Warenwirtschaft, Host System.
- ASCII, XML.

**Export:**

- ASCII, XML.
- Serielle Schnittstellen RS232 / RS485.
- Ethernet (sockets).
- CNC.
- Roboter (SCARA, etc.), Portalroboter.
- Die Palettierdaten können für jede beliebige Roboter- / SPS-Sprache erzeugt werden.

**WebOpt 3D-Simulation:**



Wir bieten eine Schnittstelle zur Positionierung für Robotersteuerungen. Somit kann der Palettierprozeß vollständig simuliert werden; die Zykluszeiten werden vor dem Aufbau der Anlage berechnet. Kollisionen werden erkannt und vermieden.

Die 3D-Simulation zeigt den kompletten Palettierprozeß. Verschiedene Konfigurationen inklusive Paletten und Zuführungen können vor dem Aufbau getestet werden.