

Test-it-off

Automatizujte testování svých výrobků
Nechte to na robotech!

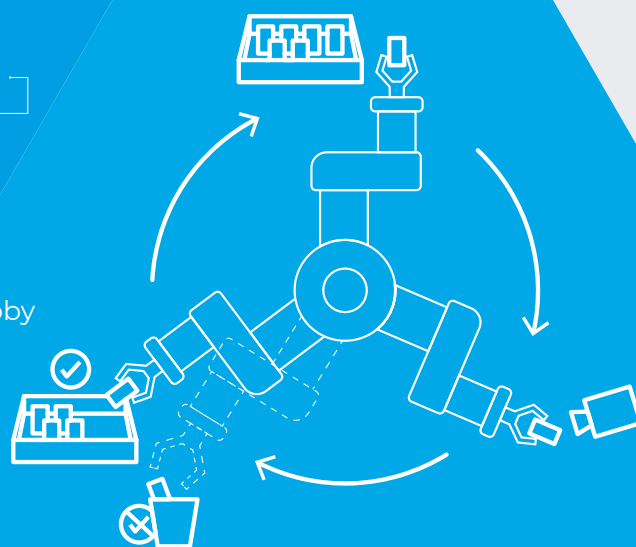
Test-it-off
je robotický kontrolor kvality, který

se nikdy neunaví,
ani když pracuje
přesčas

je vždy přesný,
spolehlivý
a rychlý

nikdy neodejde
ke konkurenci a nechce
zvýšit mzdu

je efektivní
a využívá každou
sekundu pracovní doby

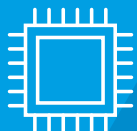


**Naskočte na vlnu Průmyslu 4.0
a využijete lidský potenciál lépe
než na stále se opakující činnosti!**

Z bedny či dopravníku Test-it-off
hravě vytřídí z vašich výrobků
vadné kusy. Inteligentní robotický
systém do procesu kontroly kvality
vnese objektivitu a vy získáte přesné
statistiky o stavu výroby.



Přejděte na offline robotické testování kvality výrobků. Budete je tak moci testovat nezávisle na taktu či servisních intervalech výrobních linek. Můžete si dovolit podrobnější testování a využít širší škálu testovacích přípravků.



Elektrotechnika

Obsluha ICT testerů



Plastařství

Kontrola kompletnosti výlisků



Automotive

Kontrola kvality polotovarů



Strojírnoství

Ověřování rozměrů obroběných dílů



Výrobní společnosti

Ověřování výrobků volně ložených v přepravkách

Jaký je robotický systém Test-it-off:

- ▶ **Nevybíravý** – výrobky na vstupu akceptuje v jakékoliv podobě, nejraději jen tak naházené v bedně
- ▶ **Absolutně bezpečný** – pro manipulaci využívá kolaborativní roboty AUBO
- ▶ **Snadno použitelný** – programování pomocí psaní skriptu, grafického editoru ale i rozšířené a virtuální reality
- ▶ **Variabilní** – podporuje širokou škálu nástrojů pro kontrolu kvality jako mechanické a elektrické testování nebo optickou kontrolu pomocí umělé inteligence
- ▶ **Inteligentní** – rychle se učí, co je vada a co ne
- ▶ **Cenově dostupný** – rychlá návratnost investice v horizontu dvou let
- ▶ **Připravený na Průmysl 4.0** – nabízí širokou škálu konektivity a statistik pro okolní výrobní uzly
- ▶ **Naprosto spolehlivý** – schopný testovat v režimu <500ppm
- ▶ **Neúnavný** – pracuje v režimu 24/7



TestItOff@kinali.cz / +420 776 133 546

www.kinali.cz

