



Todas las celdas roboticas de Siif se pueden programar offline.

Estos métodos de programación representan la mejor manera de reducir de manera significativa paradas de producción al integrar una nueva referencia.

- Programación Offline de trayectorias de robot (RobotStudio, KUKA, Sim, ...)
- Programación Offline de vistas 3D a partir de la DAO de la pieza

