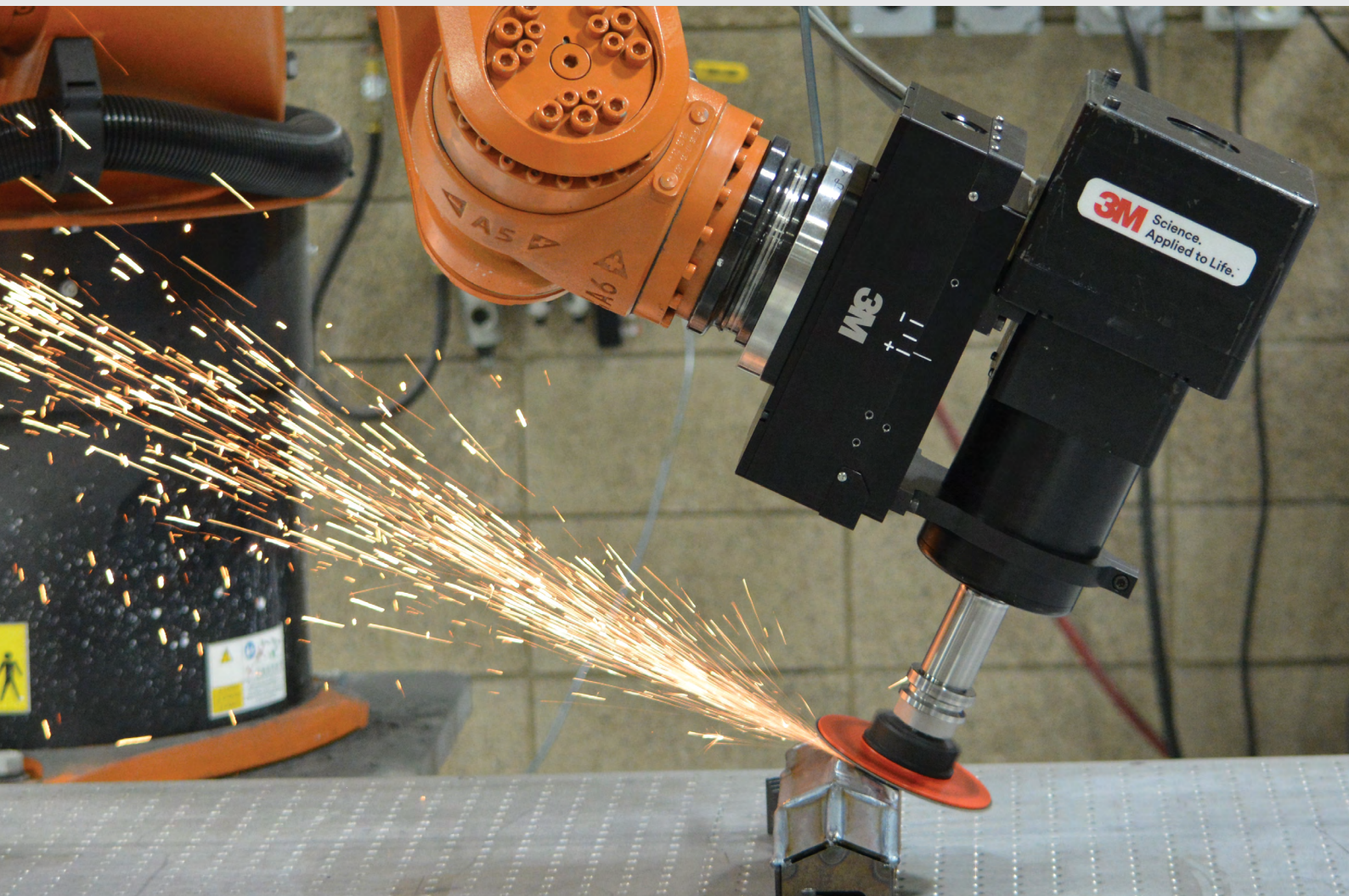


Szlifowanie i wykańczanie powierzchni

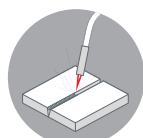


Znaczne skrócenie czasu programowania robotów

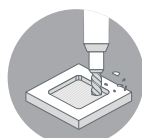
Generowanie bezbłędnych programów dla robotów za pomocą wydajnego i łatwego w użyciu oprogramowania do programowania offline.

Skrócenie czasu programowania i eliminacja przestojów w pracy robotów niezależnie od wielkości produkcji.

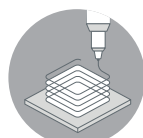
Umożliwienie kierownikom ds. procesów produkcji wykorzystania pełnego potencjału robota bez konieczności dysponowania specjalistyczną wiedzą z zakresu robotyki.



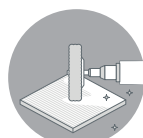
SPAWANIE



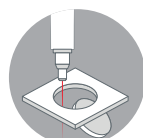
FREZOWANIE



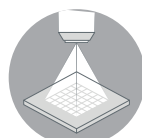
WYTWARZANIE
PRZYROSTOWE



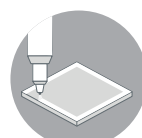
OBROBKA
POWIERZCHNI



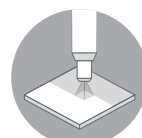
USUWANIE
MATERIAŁU



KONTROLA



NAKLADANIE



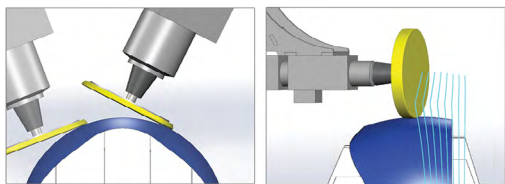
NATRYSKIWANIE

Wyzwania dotyczące procesów ręcznych

- Ręczne szlifowanie i wykańczanie powierzchni jest czasochłonne i żmudne
- Od operatorów wymaga się wysokiego poziomu umiejętności technicznych
- Zadania są na ogół pracochłonne, co prowadzi do znacznej rotacji pracowników i wymaga ich przekwalifikowania
- Często prowadzi to do niespójności w jakości wykończenia, konieczności przeprowadzenia dodatkowych obróbek oraz zwiększenia ilości odpadów
- Zwiększone ryzyko wystąpienia obrażeń ciała u pracowników i zagrożeń dla środowiska
- Regularne występowanie czynników ograniczających wydajność z powodu niedoboru siły roboczej



Kontrola oprzyrządowania



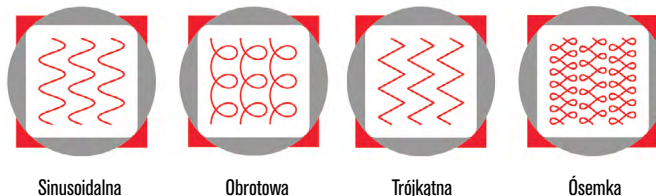
Operacje obróbki powierzchni programowane w oprogramowaniu Robotmaster

- | | |
|------------------------------|------------------------|
| ▪ Piaskowanie | ▪ Kulkowanie |
| ▪ Szlifowanie | ▪ Młotkowanie |
| ▪ Polerowanie | ▪ Utwardzanie laserowe |
| ▪ Natryskiwanie/lakierowanie | ▪ I wiele więcej |
| ▪ Kontrola | |

Główne zalety programowania z wykorzystaniem technologii do obróbki powierzchni Robotmaster

- Automatyczne generowanie ścieżek z modeli CAD w oprogramowaniu Robotmaster®
- Łatwe programowanie trajektorii powierzchni o różnym poziomie złożoności
- Strategie i wzory ścieżek: morf, spiralna, równoległa, sinusoidalna, obrotowa, trójkątna oraz ósemka
- Zaawansowane narzędzia do edycji ścieżek umożliwiające sterowanie zaplanowaną ścieżką robota
- Ustawianie inteligentnych wejść, wyjść oraz przejść między ścieżkami
- Sterowanie orientacją narzędzia umożliwiające używanie przedniej, tylnej i/lub bocznej części narzędzia
- Znaczne skrócenie czasu programowania, zwłaszcza w przypadku znacznie zróżnicowanych i niskonakładowych serii produkcyjnych
- Ograniczenie liczby ponownych obróbek oraz ilości odpadów dzięki spójnemu i dokładnemu definiowaniu parametrów oraz ścieżek
- Optymalizacja zaprogramowanej ścieżki w celu uniknięcia błędów i kolizji
- Możliwość uzyskania wizualnych informacji zwrotnych w czasie rzeczywistym podczas wprowadzania zmian w programie; identyfikacja błędów i kolizji robota oraz rozwiązywanie problemów za pomocą kilku kliknięć
- Maksymalizacja rentowności i zwiększenie zwrotu z inwestycji w automatyzację

Strategie i wzory ścieżek



Robot przejmuje produkcję powłok obudów silników lotniczych



Zeskanuj kod QR, aby dowiedzieć się więcej na temat oprogramowania Robotmaster do zastosowań w obróbce powierzchni oraz historii sukcesu przedsiębiorstwa McStarlite.

Więcej informacji pod adresem: www.robotmaster.com

Robotmaster to znak handlowy firmy Hypertherm, Inc., który może być zarejestrowany w Stanach Zjednoczonych i/lub innych krajach. Wszystkie inne znaki handlowe są własnością odpowiednich podmiotów.

Więcej informacji na temat numerów i typów patentów firmy Hypertherm Associates można znaleźć pod adresem www.hypertherm.com/patents..

© 8/2022 Hypertherm Robotic Software Inc. Wersja 1

898280PL Polski/Polish



Jako firma znajdująca się w całości w posiadaniu akcjonariuszy, skupiamy się na zapewnianiu klientom jak największej satysfakcji. www.hyperthermassociates.com/ownership

Troska o środowisko naturalne to jedna z podstawowych wartości firmy Hypertherm Associates. www.hyperthermassociates.com/environment

W całości w posiadaniu akcjonariuszy

