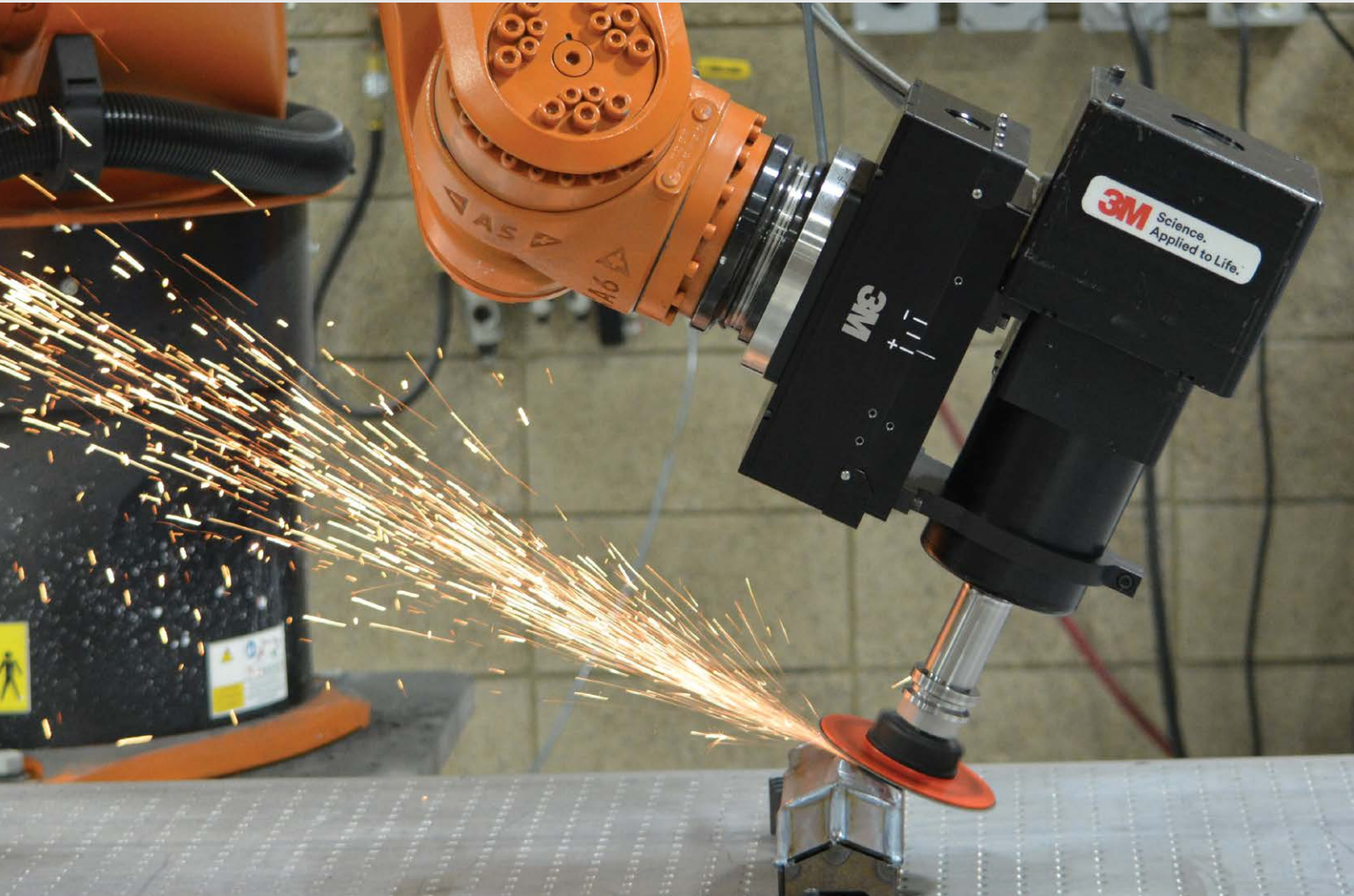


Esmerilhamento e acabamento de superfícies

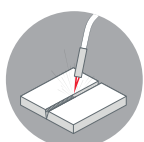


Reduza drasticamente o tempo de programação robótica

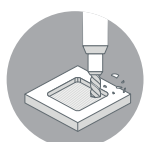
Crie programas robóticos livres de erros com esse software de programação off-line avançado e fácil de usar.

Reduza o tempo de programação e elimine o tempo de máquina parada do robô em execuções de produção de todos os tamanhos.

Possibilite que seus especialistas em processo utilizem todo o potencial do seu robô, mesmo sem ter experiência em robótica.



SOLDAGEM



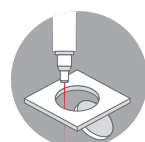
FRESAGEM



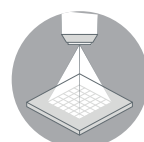
FABRICAÇÃO ADITIVA



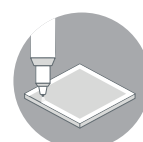
SUPERFÍCIE



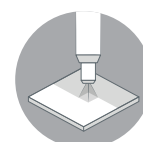
REMOÇÃO DE
MATERIAL



INSPEÇÃO



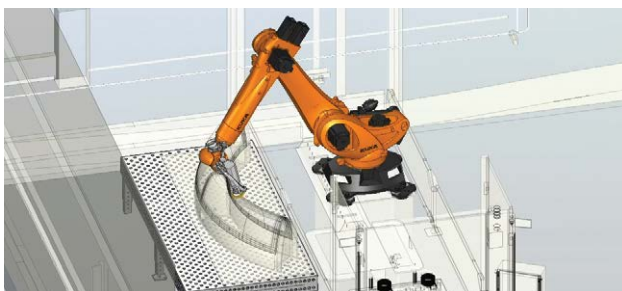
DISTRIBUIÇÃO



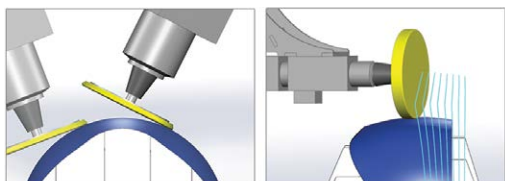
PULVERIZAÇÃO

Desafios da opção manual

- O esmerilhamento e o acabamento manuais de superfícies são tarefas demoradas e monótonas
- Os operadores precisam ter um alto grau de habilidade técnica
- As tarefas são geralmente exaustivas, o que leva a um alto índice de rotatividade de mão de obra e à necessidade de novos treinamentos
- Normalmente resulta em acabamentos inconsistentes, retrabalho e aumento de peças de sucata
- Risco mais alto de lesões nos funcionários e de danos ambientais
- Gargalos de produção são frequentes devido à escassez de mão de obra



Controle do ferramental



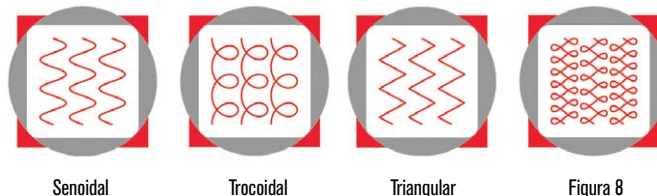
Aplicações de superfície programadas com o Robotmaster

- Jateamento
- Esmerilhamento
- Polimento
- Pulverização/pintura
- Inspeção
- Jateamento com granalhas (Shot peening)
- Martelamento
- Endurecimento a laser
- E muito mais

Principais vantagens da programação com a tecnologia de superfície do Robotmaster

- Geração automática de caminhos a partir de modelos de CAD no Robotmaster®
- Programação simples de trajetórias de superfície de diferentes complexidades
- Entre os padrões e estratégias de caminhos estão: mutante, espiral, paralelo, senoidal, trocoidal, triangular e formato de 8
- Ferramentas avançadas de edição de caminhos para controle da trajetória do robô
- Definição de transições inteligentes de entrada, de saída e de caminhos
- Controle da orientação da ferramenta para uso da parte frontal, traseira e/ou lateral da ferramenta
- Redução drástica do tempo de programação, principalmente em ciclos de grande diversificação e baixo volume
- Redução da quantidade de retrabalho e sucata como resultado de uma definição de caminho e parâmetros consistentes e precisos
- Otimização do caminho do programa, a fim de evitar erros e colisões
- Retorno visual ao vivo enquanto as mudanças são feitas no programa; identificação de erros e colisões robóticas e resolução desses problemas com poucos cliques
- Maximização da lucratividade e aumento do retorno sobre o investimento em robótica

Padrões e estratégias de caminhos



Senoidal

Trocoidal

Triangular

Figura 8

Robô assume a produção de lipskin em fabricante do setor aeroespacial



Escaneie o QR code para saber mais sobre o uso do Robotmaster em aplicações de superfície e conheça a história de sucesso da McStarlite.

Para obter mais informações, visite: www.robotmaster.com

Robotmaster é uma marca comercial da Hypertherm, Inc. e pode estar registrada nos Estados Unidos e/ou em outros países. Todas as demais marcas comerciais constituem propriedade de seus respectivos proprietários.

Para mais detalhes sobre os números e tipos de patente da Hypertherm Associates, acesse o site www.hypertherm.com/patents.

© 8/2022 Hypertherm Robotic Software Inc. Revisão 1

898280PT Português/Portuguese



Como uma empresa 100% de propriedade dos funcionários, estamos todos focados em oferecer uma experiência superior ao cliente. www.hyperthermassociates.com/ownership

A gestão ambiental é um dos principais valores da Hypertherm Associates. www.hyperthermassociates.com/environment

Empresa 100%
de propriedade
dos funcionários

