

표면 그라인딩 및 마무리

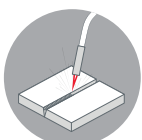


로봇 프로그래밍 시간 대폭 단축

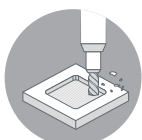
강력하고 사용하기 쉬운 오프라인 프로그래밍 소프트웨어로 오류 없는 로봇 프로그램을 생성하십시오.

생산하는 부품 크기에 관계없이 프로그래밍 시간을 줄이고 로봇 가동 중단을 해소합니다.

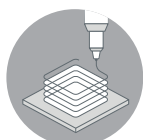
로봇 공학에 대한 전문 지식 없이도 프로세스 전문가가 로봇의 잠재력을 최대한 발휘할 수 있도록 하십시오.



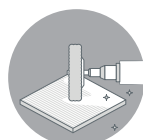
용접



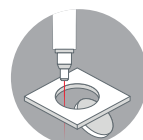
밀링



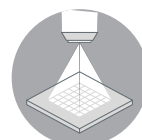
적층



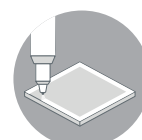
표면화



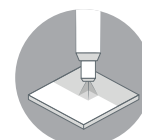
소재 제거



검사



디스펜싱



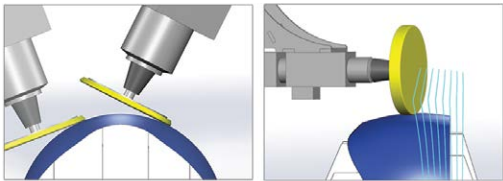
용사

수작업에 따른 문제점

- 수작업에 의존한 표면 그라인딩과 마무리 작업은 시간이 많이 걸리고 지루합니다.
- 작업자에게 높은 수준의 기술이 필요합니다.
- T작업이 대체로 노동 집약적이어서 이직률이 높고 재교육이 필요합니다.
- 종종 일관성 없는 마무리로 인해 재작업이 필요하고 폐기되는 부품이 증가합니다.
- 작업자 부상 빈도와 환경 위험이 높습니다.
- 노동력 부족으로 인해 생산 병목현상이 상시 발생합니다.



틀링 제어



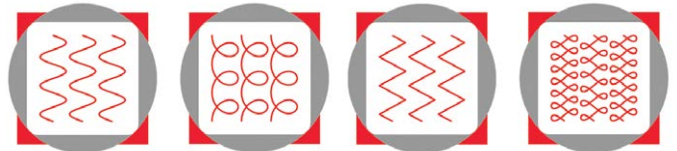
Robotmaster 로 평면화 응용 작업 프로그래밍

- 샌딩
- 그라인딩
- 폴리싱
- 스프레이/페인팅
- 검사
- 쇼트 피닝
- 해머 피닝
- 레이저 경화
- 기타 등등

Robotmaster 표면 처리 기술로 프로그래밍할 때의 주된 이점

- Robotmaster® 내에서 CAD 모델로부터 자동으로 경로를 생성합니다.
- 다양한 복잡성의 표면 궤적을 쉽게 프로그래밍합니다.
- 경로 전략 및 패턴에는 모프, 나선, 평행, 사인파, 트로코이드, 삼각형 및 8자형이 포함됩니다.
- 로봇 궤적을 제어하는 강력한 경로 편집 도구가 제공됩니다.
- 스마트 진입, 진출 및 경로 전환을 설정합니다.
- 도구의 앞면, 뒷면 및/또는 측면을 사용하도록 도구 방향을 제어합니다.
- 특히 다중 소량 생산 실행 시에 프로그래밍 시간이 대폭 단축됩니다.
- 일관되고 정확한 매개변수와 경로 정의 덕분에 재작업과 폐기량이 줄어듭니다.
- 프로그램 경로를 최적화하여 오류와 충돌을 피할 수 있습니다.
- 프로그램이 변경되면 실시간으로 시각적 피드백을 받습니다. 따라서 로봇 오류와 충돌을 식별하고 클릭 몇 번으로 해결할 수 있습니다.
- 수익성을 극대화하고 로봇 투자 수익을 증대합니다.

경로 전략 및 패턴



사인파

트로코이드

삼각형

8자형 8

로봇이 항공우주 제조업체의 립스킨 생산을 인수합니다



QR 코드를 스캔하여 표면화 응용 작업을 위한 Robotmaster에 대해 자세히 알아보고 McStarlite의 성공 사례를 읽어보십시오.

자세한 정보는 www.robotmaster.com 을 방문하십시오.

Robotmaster는 Hypertherm, Inc.의 상표이며, 미국 및 다른 국가에서 상표 등록이 되어 있을 수 있습니다. 다른 모든 상표는 각 소유사의 자산입니다.

Hypertherm Associates 특허 번호 및 유형에 대한 자세한 내용은 www.hypertherm.com/patents를 방문하십시오.

© 8/2022 Hypertherm Robotic Software Inc. 개정 번호 1

898280KO 한국어/Korean



Hypertherm은 직원이 100% 지분을 소유한 회사로서 뛰어난 고객 경험을 선사하는 데 중점을 두고 있습니다.

www.hyperthermassociates.com/ownership

환경을 보호하는 것은 Hypertherm Associates의 핵심 가치입니다.

www.hyperthermassociates.com/environment

100% 직원 소유

