

材料除去

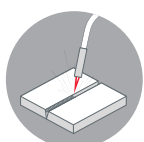


ロボットプログラミング時間を大幅に削減

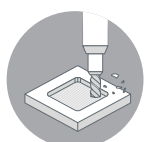
パワフルで使いやすいオフラインプログラミングソフトウェアを使用してエラーフリーのロボットプログラムを生成します。

あらゆる規模の製造工程において、プログラミング時間を削減し、ロボットのダウンタイムを排除します。

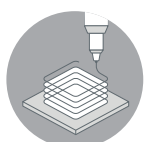
プロセスの専門家は、ロボットの専門知識を必要とせずに、ロボットの可能性を最大限に発揮させることができます。



溶接



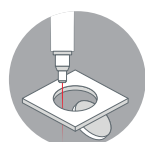
ミリング



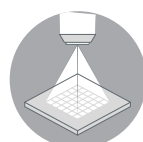
付加製造



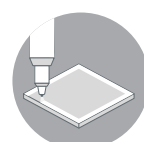
サーフェス加工



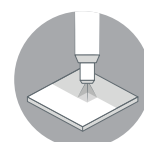
材料除去



点検



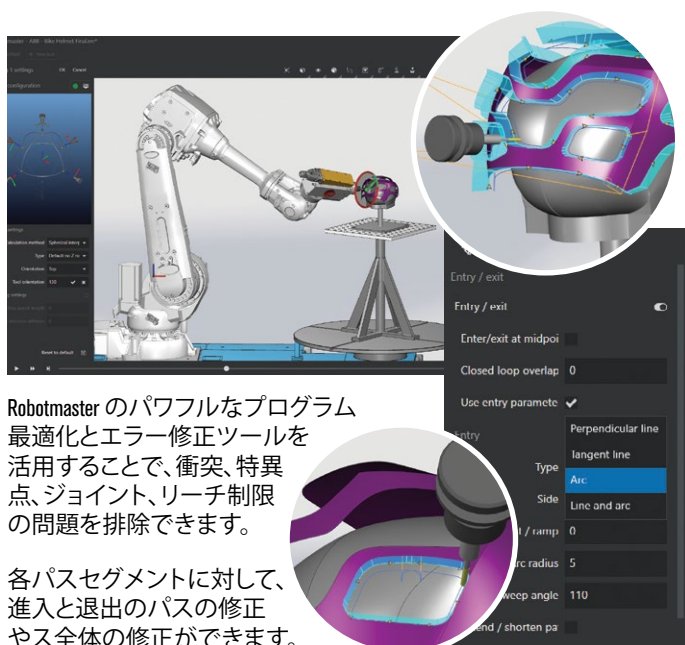
塗布



スプレー

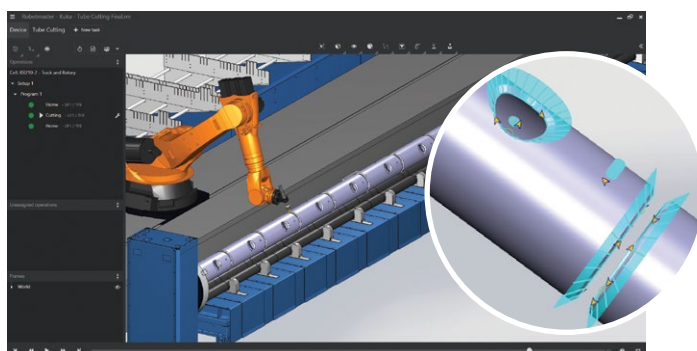
ティーチペンダントプログラミングの課題

- 複雑な部品のプログラムにティーチペンダントを使用すると、非常に時間がかかる
- ティーチペンダントを使用する際、オペレーターにはロボティクス、プログラミング、加工に関する専門知識が求められるが、熟練作業者が減少しつつある労働市場ではそのようなオペレーターを見つけるのが困難
- 労働者のスキルに大きく依存しているためばらつきがあり、正確な成果を得ることができない
- 人的エラーが生じる可能性があり、廃棄物や失敗作を生じて収益率が下がる
- 生産性は確保できる高技能作業者の数で制限され、プロセスにボトルネックを生じる
- こうしたプロセスを実施できる作業者は、一般的に過酷で危険な労働環境に身を置いている



Robotmaster を使用した オフラインプログラミングの主な利点

- プログラミング時間を削減し、複雑な部品や小さなバッチ実行に理想的な使いやすいロボットプログラミングを使用して一貫性のある成果を達成
- 数回クリックするだけで、任意の CAM システムから既存のプログラムをインポート、または CAD からプログラムを生成でき、追加のソフトウェアソリューションは不要
- 直径や深さなどのプロセス固有のパラメータを完全に制御できる材料除去アプリケーションをシンプルなものから複雑なものまでプログラム可能で、最適な成果を達成
- 進入と退出のパスを調節でき、狭窄部分でも簡単に移動が可能
- スピンドルやツールの起動・停止などといった外部操作を単一のソリューション内で管理
- 手首の回転を最小限にし、ロボットリーチを最大限にする自動ツール方向制御を介して最適なプログラムを達成
- ソフトウェア内でロボットシステムの仮想モデルを作成し、エンジニアリングとワークスペースの分析用に検証ツールを最大限に活用
- ツールパスの自動最適化機能を活用して、ロボットのエラーや衝突を回避
- ロボットシステムでプログラムを実行する前にプログラムしたプロセスをシミュレートし、未知の問題を排除し、望ましい結果が得られることを検証
- 非接触材料除去アプリケーションを管理するためのツールを装備



詳細については www.hypertherm.com をご覧ください。

Robotmaster は Hypertherm, Inc. の米国およびその他の国々での登録商標です。その他の登録商標は、それぞれの会社の所有物です。

Hypertherm Associates の特許番号と種類の詳細については、www.hypertherm.com/patents をご覧ください。

© 05/2023 Hypertherm Robotic Software Inc. 第 2 版
898260JA 日本語/Japanese

当社は 100% 社員持ち株式会社として、優れた顧客体験を提供することに注力しています。 www.hyperthermassociates.com/ownership

環境スチュワードシップは Hypertherm Associates のコアバリューのひとつです。 www.hyperthermassociates.com/environment



100% 社員持ち株式会社

