

용접

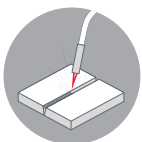


오프라인 로봇 프로그래밍은 로봇의 능력을 극대화합니다

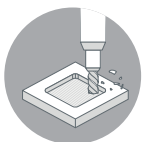
강력하고 사용하기 쉬운 오프라인 프로그래밍 소프트웨어로 오류 없는 로봇 프로그램을 생성하십시오.

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

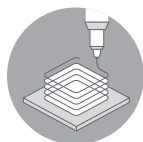
로봇 공학에 대한 전문 지식 없이도 프로세스 전문가가 로봇의 잠재력을 최대한 발휘할 수 있게 하십시오.



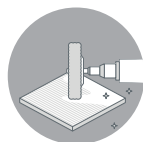
용접



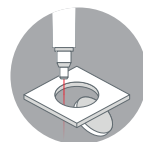
밀링



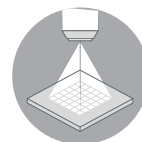
적층



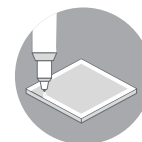
표면화



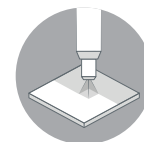
소재 제거



검사



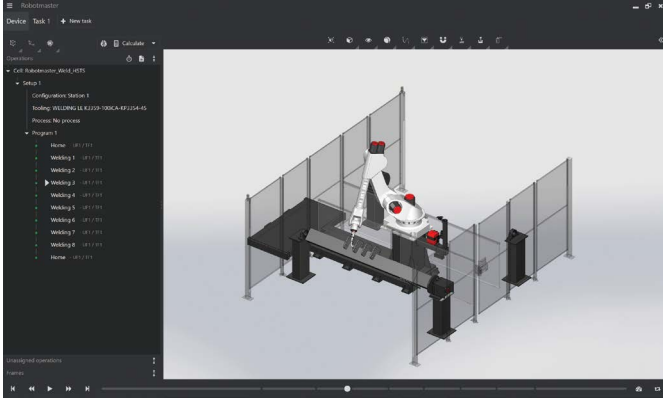
디스펜싱



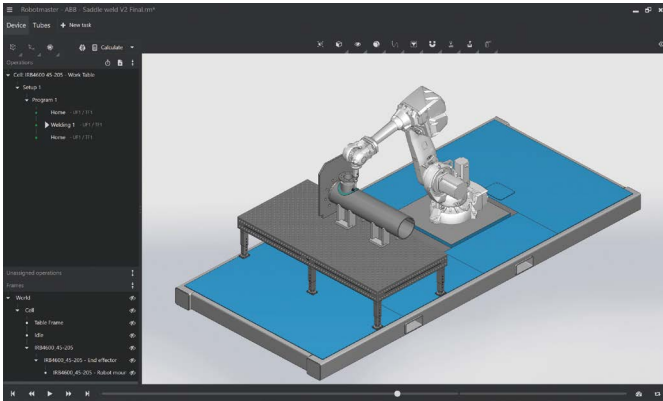
용사

업계 도전 과제

- 사람의 실수가 개입될 수 있고, 이로 인해 일관성 저하, 폐기물, 스크랩이 발생하면 수익이 저하됩니다.
- 기존 프로그래밍 방식은 프로그래머가 로봇 및 프로그래밍에 깊이 있는 지식이 있어야 합니다.
- 티치 펜던트를 통해 로봇을 프로그래밍하려면 로봇 브랜드별 프로그래밍 언어를 학습하고 로봇의 오류를 직접 식별하고 해결해야 합니다.
- 티치 펜던트 프로그래밍은 파트의 복잡도와 다양성에 따라 매우 어렵고 많은 시간이 소요되는 작업일 수 있습니다.



외부 축이 제공하는 유연성을 손쉽게 활용할 수 있는 레일 및 로터리 포지셔너용 고급 프로그래밍 도구.



Robotmaster를 통해 "원 클릭" 접합부 프로그래밍을 이용하여 모든 유형의 용접을 쉽게 프로그래밍할 수 있습니다.

오프라인 프로그래밍의 주요 이점

- 컴퓨터 소프트웨어를 사용한 로봇 프로그램 생성을 통해 용접사의 작업 전문 기술을 다중 워크스테이션으로 확장합니다.
- CAD 모델에서 용접 도구경로를 자동으로 생성합니다.
- 이동 속도, 아크 계획, 접합선 추적, 터치 센스 등의 모든 용접 파라미터 풀 컨트롤을 통해 단순한 작업부터 복잡한 작업까지 모든 유형의 용접을 쉽게 프로그래밍합니다.
- 진입/진출에 대한 자동 전략을 활용하고 제한된 영역을 탐색하며 각도를 밀고/당깁니다.
- 자동 토치 오리엔테이션 제어를 통해 로봇 프로그램을 최적화하여 손목 회전을 최소화하고 로봇 도달 범위를 최대화합니다.
- 특이점, 충돌, 조인트 및 도달 한계 문제와 같은 로봇 오류를 클릭 몇 번으로 쉽게 해결합니다.
- 수익성을 극대화하고 로봇 투자 수익을 증대하여 다품종 소량 생산에 이상적입니다.
- 단일 소프트웨어 솔루션에 투자하여 모든 로봇 브랜드를 프로그래밍합니다.
- 재프로그램 없이 하나의 용접 셀에서 다른 용접 셀로 프로그램을 쉽게 이전합니다.

Robotmaster로 프로그래밍하는 용접 응용 분야

- 아크 용접
- TIG 용접
- MIG 용접
- 레이저 용접

자세한 정보는 www.robotmaster.com을 방문하십시오

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

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

© 04/2024 Hypertherm Robotic Software Inc. 개정 0
898570KO 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

