

Robotmaster®

A Robotok CAD/CAM-je

A robotok
 költséghatékonyasága
 és rugalmassága
 +
 a **Mastercam** könnyű
 programozása

Csináljon több profitot a robotjával

A **Robotmaster** off-line generálja a robot-programokat és kiküszöböli a programozás okozta termelési időveszteségeket.

Alkalmazzon robotokat a kissorozatú gyártásban is

A **Robotmaster** a programozási időt napokról órákra csökkenti, azáltal, hogy a robotvezérlő kódot CAD/CAM szoftverrel állítja elő.

Állítson elő munkadarabokat a legnagyobb terhelés mellett

A **Robotmaster** az egyszerű és komplex robot-trajektóriákat egyaránt a geometriai modellből, tanítási pontok nélkül hozza létre.

Öntforma megmunkálás

Leélezés

Polírozás

Bevonatszórás

Hegesztés

Öntési sorjázás

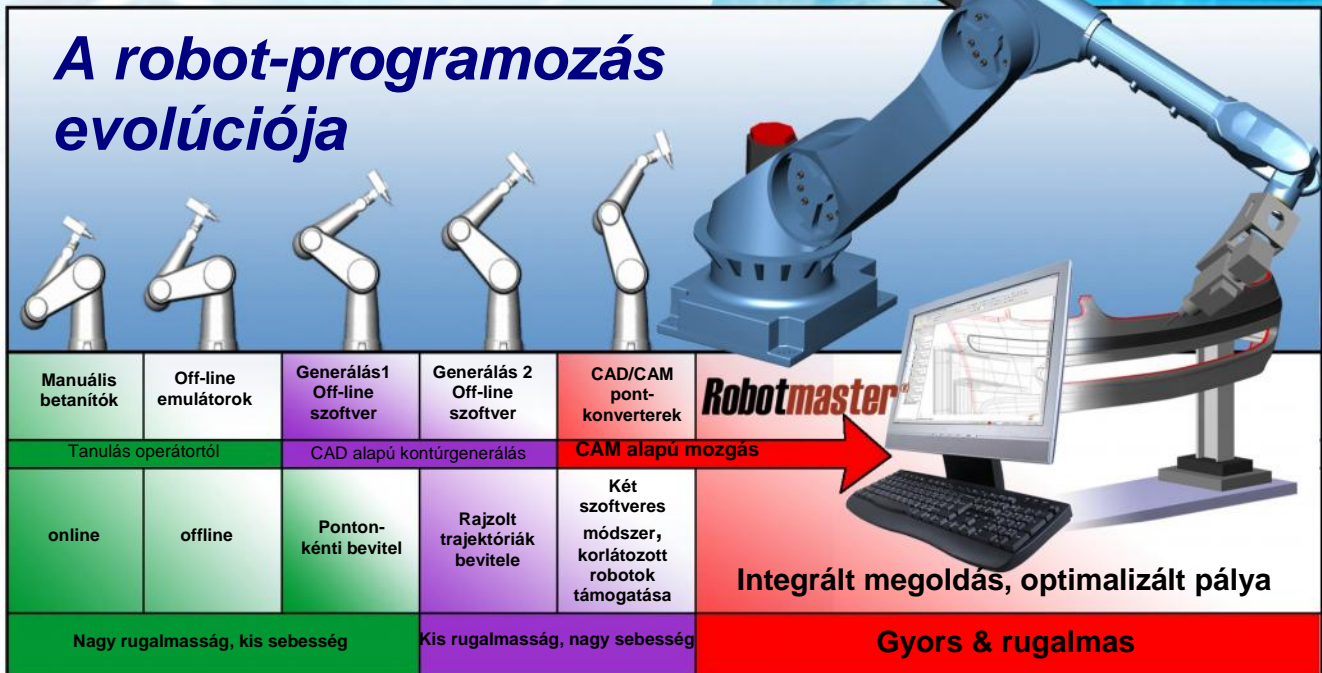
Anyag-adagolás

Festés

Köszörülés

Manyag sorjázás

A robot-programozás evolúciója

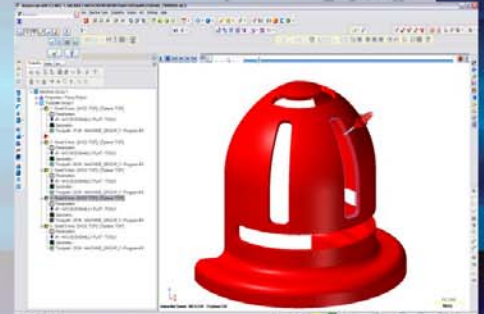


Győzze le versenytársait - a világ bármely pontján -
 költség, rugalmasság és vállalási idő terén

A **Robotmaster** integrálja a robot-programozást, szimulációt és kódgenerálást a **Mastercam**-en belül, ezáltal lényegesen gyorsabb programozást biztosít.

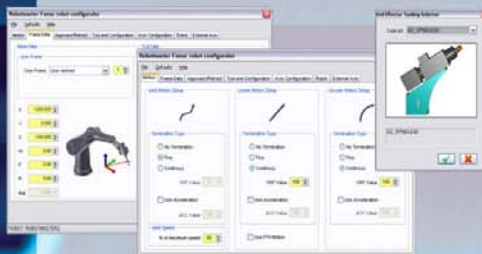
1. Lépés: Megmunkáló szerszám-pályák programozása CNC szerszámgépre **Mastercam MILL** vagy **Router**-rel

- Ugyanazon eljárás és szerszámok alkalmazása, mint a CNC szerszámgépeknél
- Valamennyi nagyteljesítményű Mastercam funkció használata:
- Gyors geometria-létrehozás és sokrétű szerkesztési eljárások
- Adattranszlátorok IGES, Parasolid®, SAT (ACIS solids), AutoCAD®, (DXF, DWG, Inventor TM fájlok), SolidWorks®, Solid Edge®, STEP, EPS, CADL, STL, VDA, ASCII, CATIA®, Pro/E®, stb.
- Asszociatív és sajátosság-alapú szerszám-pálya programozás
- Automatizált szerszám-pálya programozás
- Változás-felismerő eszközök az egyes CAD munkadarab-reviziókhoz tartozó megmunkáló pályák aktualizálásához



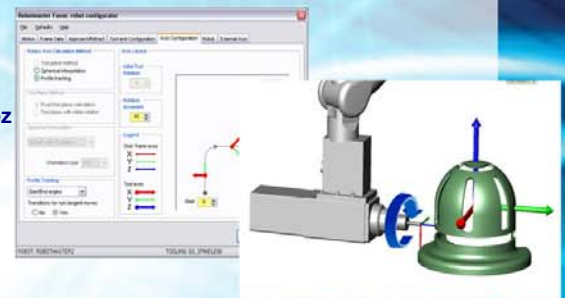
2. Lépés: A robotok **Mastercam Machine Group**-ként való letárolása a **Robotmaster** kiterjedt konfigurációs könyvtárába

- Választható robotkonfigurációk: FANUC, ABB, MOTOMAN, KUKA, STAUBLI stb.
- Robot működtető paraméterek megadása, pl.:
 - Robotkar-vég szerszámozás
 - Beállítási értékek (felhasználói környezet és szerszámközpont adatok)
 - Mozgás paraméterek



3. Lépés: Grafikai interfész alkalmazása a paraméterek finomhangolására, melyekkel a **Robotmaster** lefordítja a 2-5 tengelyes CNC szerszám-pálya adatokat 6-tengelyes robotpálya adatokká

- A robotkonfiguráció beállítása az optimális robothelyzet felvételéhez
- Mozgáskezelés a működési fázisok között
- A szerszám körüli forgás pontos szabályozása:
 - a szingularitások és csuklókorlátok megszüntetése egyszerűen kezelhető grafikus algoritmus segítségével
 - a csuklómozgási sebesség optimalizálására és a robotmozgás egyenletes visszajátszására
- Külső tengelyek támogatása (lineáris pálya, vagy körasztal)



4. Lépés: A Program érvényesítése és optimalizálása a **Robotmaster** robotszimulátorával

- A robotmozgás megtekintése folyamatos vagy lépésekénti módban, egyedi működtetéssel, vagy teljes szerszám-pálya csoporttal
- Ütközések automatikus detektálása
- A robot vagy a teljes gyártócella megjelenítése tetszés szerint

5. Lépés: A kész robotvezérlő fájl előállítás a **Robotmaster** posztprocesszorával

- Program generálás a robot natív (gyári) nyelvén
- A kimenő robotkód-állomány optimalizálása
- Több-állományos kimenet hosszú programok kezeléséhez korlátozott robotmemória kapacitás esetén



Magyarországon forgalmazza:

PANNONCAD KFT.

1155 BUDAPEST, DEMBINSZKY U. 1.
TEL.: 305-0250 FAX: 305-0249

JABEZ Technologies