



减少焊后加工中的手工劳动

机器人打磨和抛光

抛光作业现场的问题

- 人力短缺
- 工人导致的质量差异
- 工作环境 (灰尘、繁重工作)

机器人化问题

- 精密加工条件
- 过高变化
- 磨损程度

Daihen的抛光机器人系统解决!

正在开发中

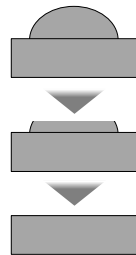
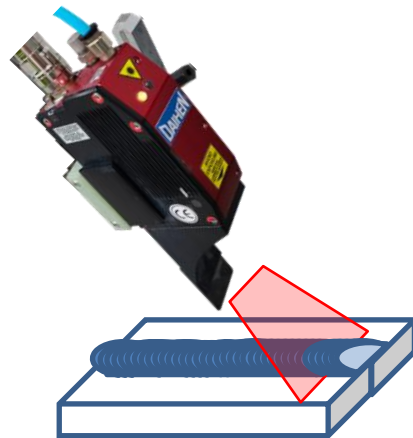
- 激光传感器检测焊缝超高
- 均匀打磨，达到目标残余高度

根据余高自动切换至最佳加工条件

- 无需精细的加工条件
- 高度不同的珠子均匀研磨

通过评估磨损程度自动更换

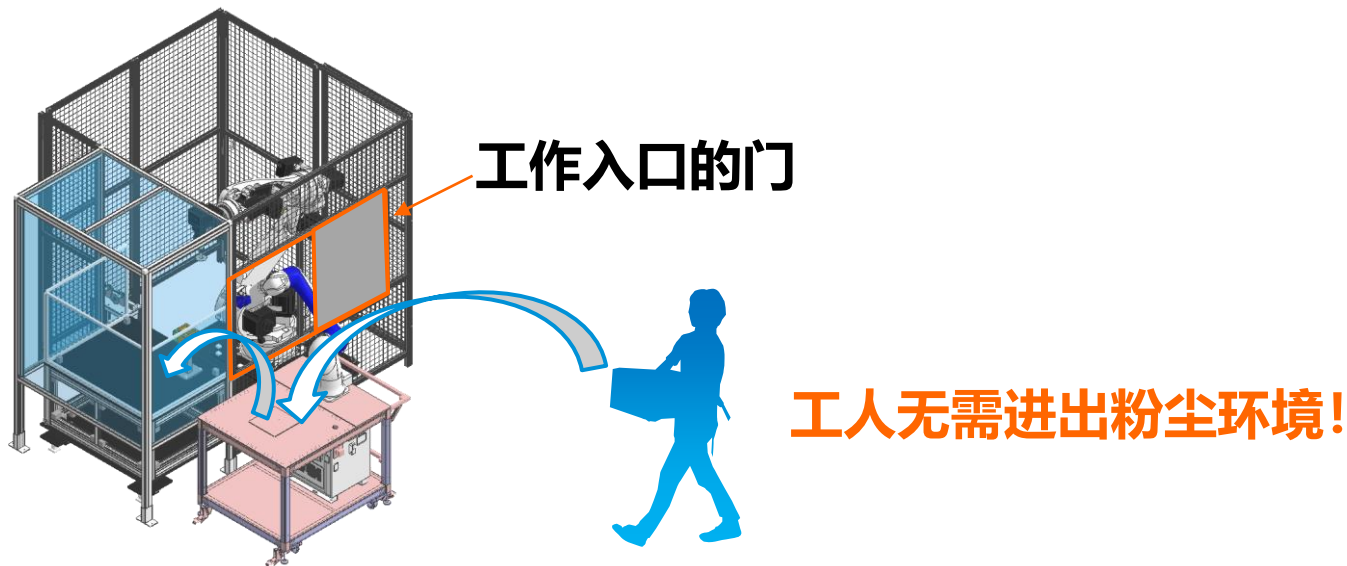
- 无需人为判断磨损程度



如果你离开剃须
再次研磨

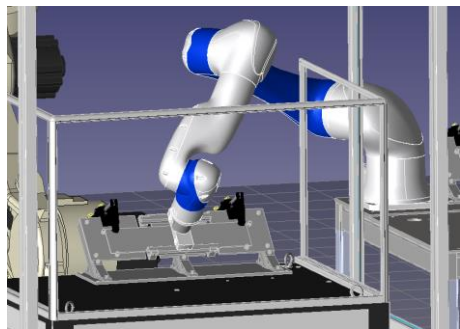
利用抛光机器人和协作机器人实现抛光作业的自动化

- 安全围栏内的抛光机器人正在进行抛光工作。
- 使用协作机器人从安全围栏外搬入或搬出工件

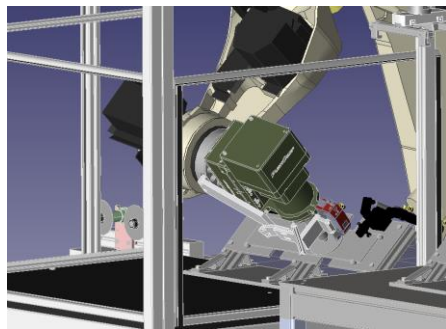


对接焊缝的粗加工和精加工

- ① 使用协作机器人 VC12 进出工件
- ② 激光传感器检测焊道的过高高度。
- ③ 焊缝抛光
- ④ 工具更换
- ⑤ 完成抛光



工件装载/卸载



抛光

工件	
方面	500×100毫米
材料	铁 (SPCC), 板厚4.5毫米
珠形	超出 3毫米且宽度 8毫米

参考抛光条件	
转速	10,000转速
进给速度	100厘米/段
压紧力	20 N

**借助 Daihen 的抛光机器人系统，
有助于减少焊接后工序的繁重劳动**

DAIHEN