

研磨ロボットシステム

研磨作業現場の課題

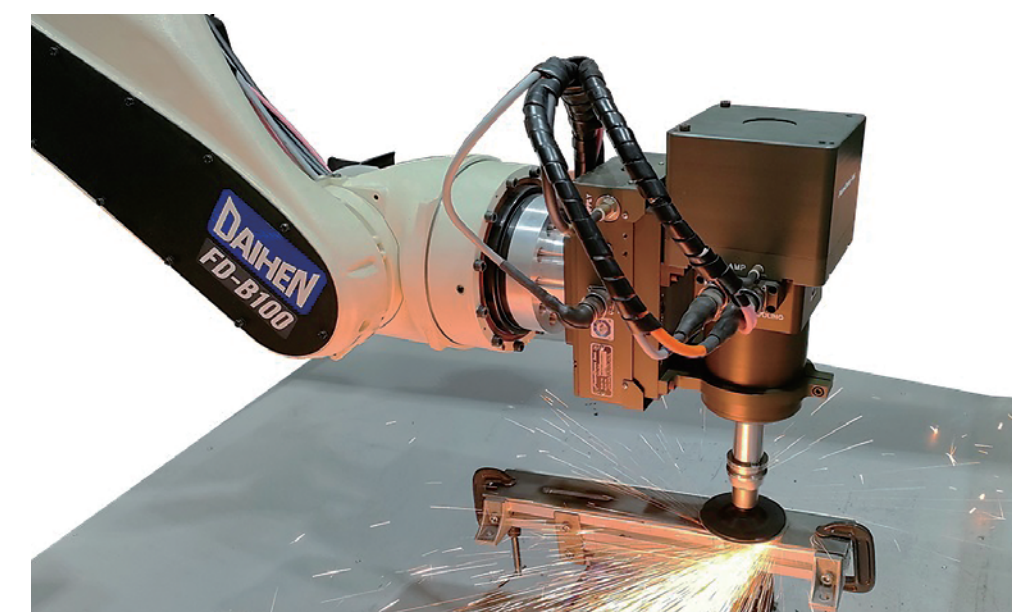
- ・ 3K作業で若い作業者が定着せず人手不足
- ・ 作業者によって仕上がりが変わり品質が不安定
- ・ 労働環境(粉塵、重労働)による作業者への影響

研磨ロボットで生産性向上に貢献

- ・ 荷重制御により研磨目が均一な安定した仕上がりを実現
- ・ ロボット1台で粗削りから仕上げまで自動化

研削・研磨の専用命令を搭載

- ・ ティーチペンダントから加工条件を数値で簡単入力
(押付力、スピンドル回転速度など)



3	200 cm/m LIN	A8P T1	
4	100 % JOINT	A8P T1	
5	200 cm/m LIN	A8 T1	
6	SHIFTR[1, 1, R1, 10000]		FN52; シフト
7	200 cm/m LIN	A8 T1	
8	200 cm/m LIN	A8 T1	
9	SHIFTR[0, 1, R1, 10000]		FN52; シフト
10	200 cm/m LIN	A8P T1	
11	CTE[C1, OFF, 0.0sec, 0.0sec]		FN466; 研削
12	100 % JOINT	A8 T1	
13	5.0 % JOINT	A8 T1	

教示画面

研削・バリ取り開始 2/3 UNIT1

研削・バリ取りツール 1:DEBURRO1 Start

先行処理種別 ◎時間 ○距離

アライメント時間 0.0sec

冷却用エア 0.0sec

先行処理時間 0.0sec

起動シーケンス 0.0sec

安定待ち時間 0.0sec

制御モード ○押付位置 ◎押付力

押付力 ~10.0N

押付位置 0.00 mm

研削種別 0

書き込み

研削条件設定



研磨ロボットシステム

スロープ制御で均一な仕上がり

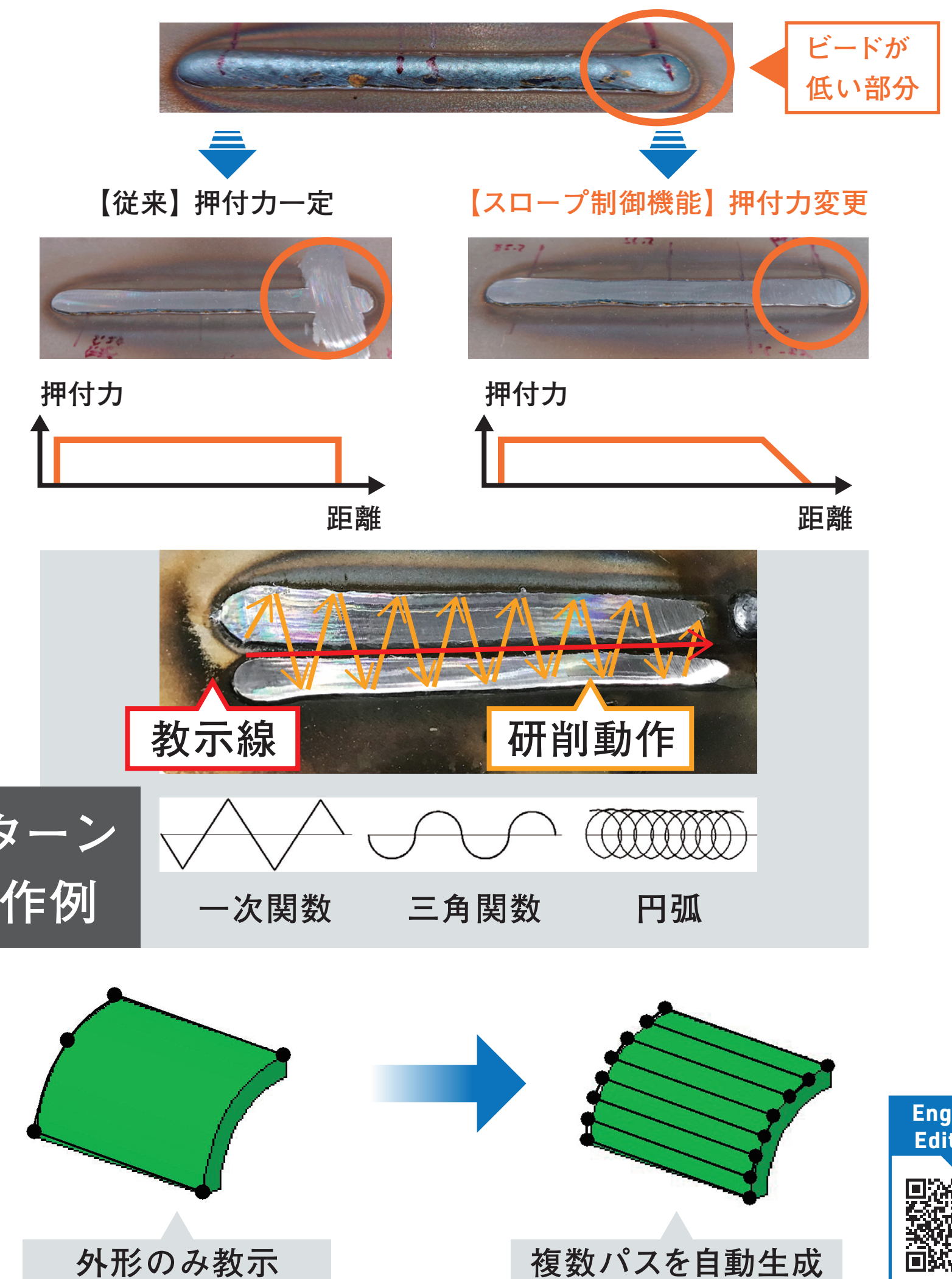
- ・ 押付力と回転速度を徐々に変更可能
- ・ ビード形状に合わせた調整で均一な研磨が可能

パターン動作機能で教示時間短縮

- ・ グラインダをジグザグや円弧に動かす動作を教示可能
- ・ 振り幅やパターン動作を設定するだけで簡単教示

平面や曲面の複数パスを自動生成

- ・ 外形の教示とピッチ指定だけで複数パスを自動生成
- ・ 平面の研磨の教示時間を短縮可能



ケーブル内蔵ロボット FD-B100

高可搬・ケーブル内蔵

- ・ 可搬重量100kgでハンドリング用途に好適
- ・ ケーブル内蔵で干渉を防ぎ、ロボット姿勢自由度大

高密度設置可

- ・ ケーブル内蔵でロボット間の干渉も抑止
- ・ アーム構造の最適設計でスリム化

高い防塵・防水性能

- ・ 手首軸：IP65、基本軸：IP54に対応し、粉塵環境で使用可能

