

研磨ロボットシステム

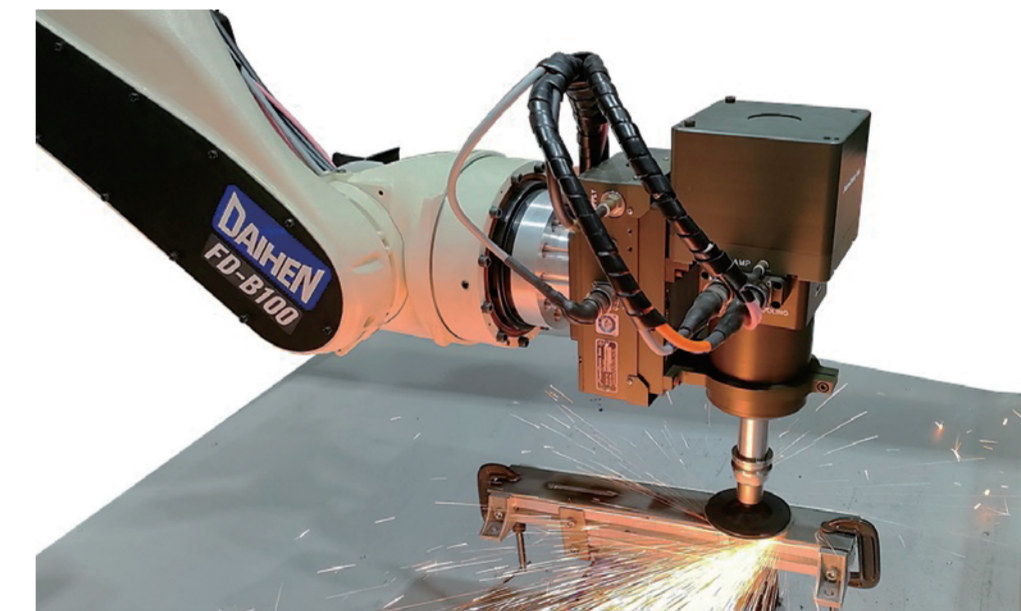
研磨作業現場の課題

- 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



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げを実現
- 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

研削条件設定

中文



English Edition



研磨ロボットシステム

スロープ制御で均一な仕上がり

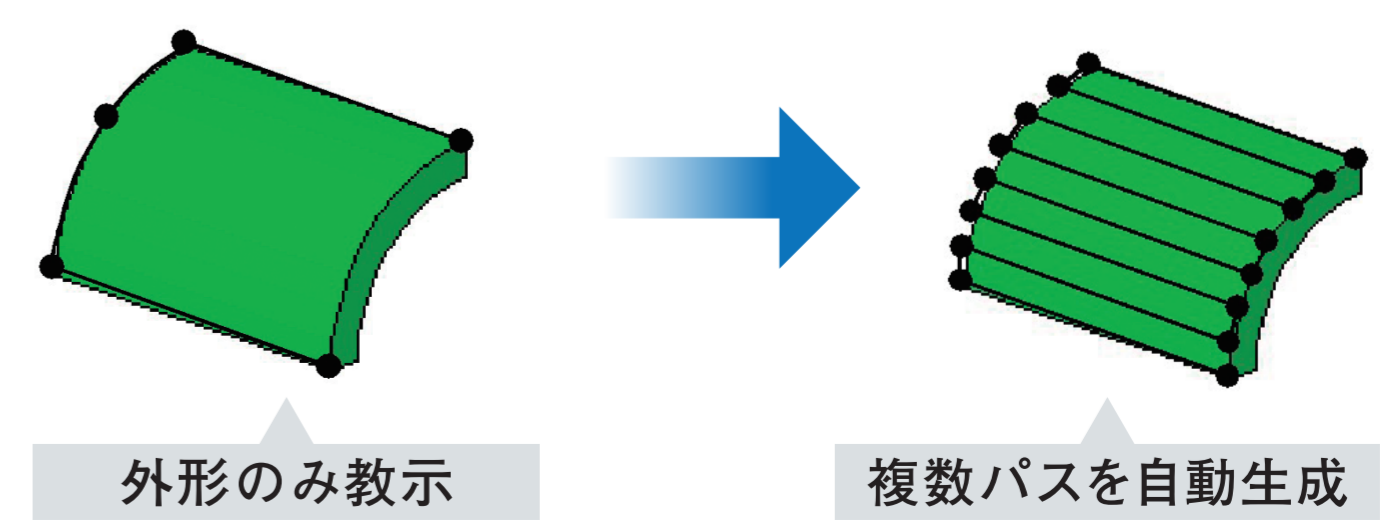
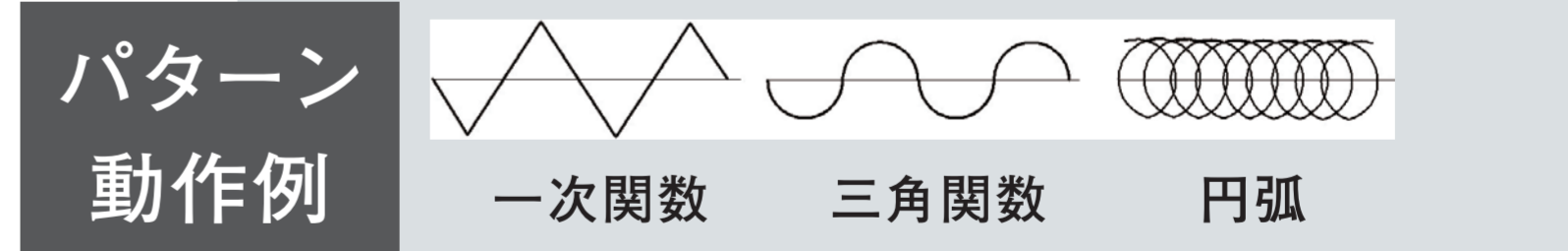
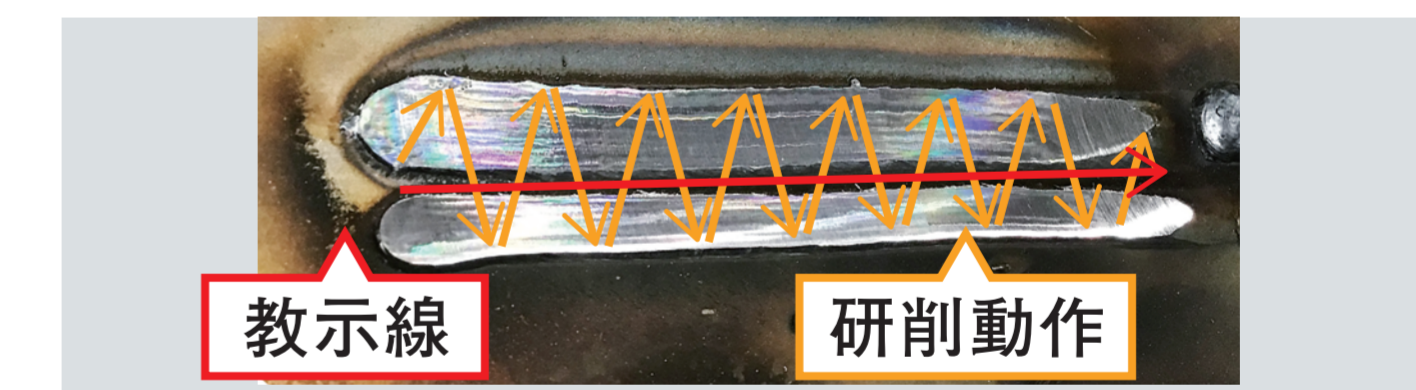
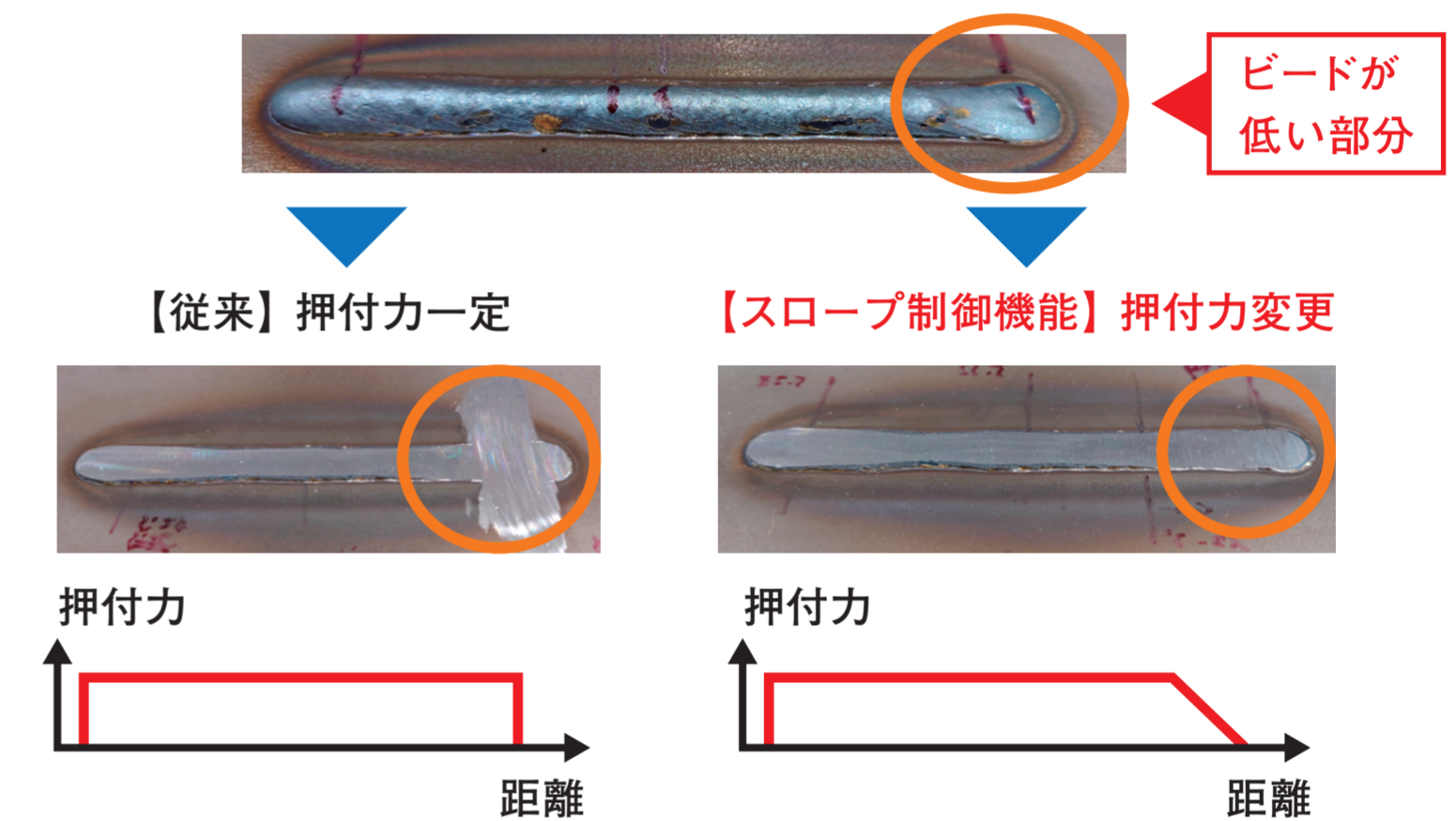
- 押付力と回転速度を徐々に変更可能
- ビード形状に合わせた調整で均一な研磨が可能

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



中文

English Edition