

Ambiente di sviluppo programmi di controllo
per lavorazione di particolari attraverso
robot industriali

SprutCAM ROBOTS



SPRUT
Technology

SprutCAM ROBOTS

SprutCAM ROBOTS permette di sviluppare ed eseguire il debug dei programmi di controllo in modalità standalone senza la necessità di utilizzare il robot stesso.

SprutCAM ROBOTS è uno strumento per il calcolo veloce dei movimenti 3D complessi dei Robot, con buona qualità e senza collisioni.

SprutCAM ROBOTS è una soluzione che permette l'uso efficiente di Fanuc, Kuka, Staubli, Yaskawa Motoman, Toshiba, Mitsubishi, Nachi e ABB robot, in quel campo di applicazione dove sono stati utilizzati tradizionalmente costosi centri di lavoro a 5 assi.

1 Generazione Percorso Utensile

I percorsi per la lavorazione 3D del modello con i robots industriali viene generato utilizzando tutte le strategie di lavorazione applicate per le macchine a controllo numerico tradizionali, tenendo conto della cinematica specifica del robot.

2 Librerie

SprutCAM ROBOTS comprende una libreria di robot dei seguenti produttori: Fanuc, Kuka, Staubli, Yaskawa Motoman, Toshiba, Mitsubishi, Nachi, ABB. L'applicazione MachineMaker consente all'utente di generare autonomamente modelli 3D cinematici dei robot industriali con qualsiasi grado di complessità e collegarle alla libreria esistente.

3 Tipi di lavoro

SprutCAM ROBOTS offre la possibilità di sviluppare i programmi di controllo per fresatura 2.5D-5D, rifilatura dei bordi delle parti da modellare, saldatura ad arco, foratura, pulitura delle superfici, sbavatura, incisione, taglio laser, al plasma o waterjet.

4 Posizione del Robot

La programmazione dei robot in **SprutCAM ROBOTS** viene effettuata tenendo conto della sua posizione nello spazio e del suo fissaggio — verticale, orizzontale, invertito e in qualsiasi posizione all'interno della cella robot.

5 Simulazione di Lavorazione

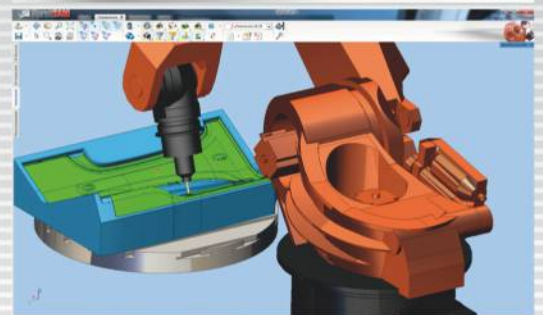
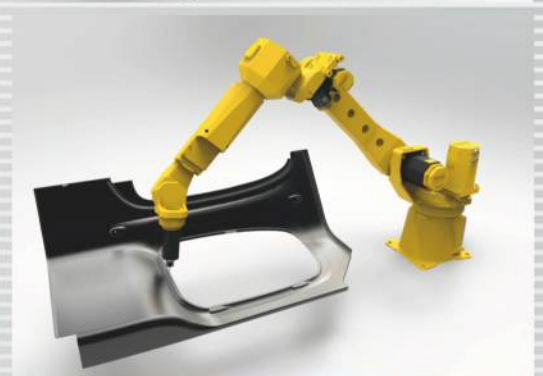
Durante il processo di controllo del programma sviluppato avviene la simulazione della lavorazione, che consente di rilevare direttamente nella fase di controllo diversi tipi di problemi, come ad esempio collisioni, tallonamenti, superamento delle aree consentite rispetto ai movimenti congiunti del robot, aree di passaggio in zone critiche sia con movimenti in rapido che in lavoro.

6 Postprocessing

Il generatore di post-processor integrato rende possibile sviluppare, modificare e impostare i post-processor per i sistemi di controllo di qualsiasi produttore, indipendentemente dal numero degli assi di spostamento coinvolti nella lavorazione.

7 Assi aggiuntivi

Il programma di controllo viene calcolato tenendo in considerazione gli assi lineari e gli assi dei dispositivi di posizionamento del pezzo nella zona di lavoro del robot. Offre la possibilità di lavorazione di pezzi lunghi o di lavorazioni consecutive di più parti situate all'interno della zona di lavoro della cella del robot ed offre anche la possibilità di espansione dell'area di accesso della parte.



Rivenditore autorizzato:



Vendita Software CAD CAM 2D 3D
Assistenza Tecnica - Studio Tempi e Metodi

T (+39) 0331 908826 - M (+39) 393 8119038
imprese@poleposition.tech - www.poleposition.tech

Via Luigi Rossi, 43 - 21040 Sumirago (VA) - ITALIA
C.F. CNFNC71H02B300E - P.IVA 03563610124

