



ENTERPRISE  
GROUP



PLM ÜZLETÁG

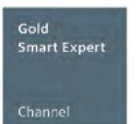
## ROBOTPROGRAMOZÁSI ÉS SZIMULÁCIÓS MEGOLDÁSOK



**HEXAGON**  
MANUFACTURING INTELLIGENCE



**RoboDK**



Az ipari robotok használatával sok esetben kiválthatunk unalmas vagy akár veszélyes manuális feladatokat, amivel növelhetjük a termelékenységet. A robotok telepítése során ugyanakkor előfordulhatnak olyan problémák, amivel a megrendelő csak a helyszínen szembesül, pl. nem fér el a robot, vagy ütközik valamivel, vagy csak egyszerűen nem működőképes az előre elképzelt megoldás. E mellett vannak olyan pontos pályabejárást igénylő feladatok is, amelyek programozása hagyományos betanítással nem elvégezhető. Lehetőségünk van arra, hogy a robottal történő megmunkálási programot, vagy az általunk tervezett robotcellához tartozó folyamatszimulációkat előre elkészítsük különösebb robotprogramozói tudás nélkül, ezáltal már a tervezési fázisban kiküszöbölhetünk olyan problémákat, amivel csak később találkozoznánk, illetve napi szintű programozás esetén jelentősen csökkenthetjük az improduktív időket.



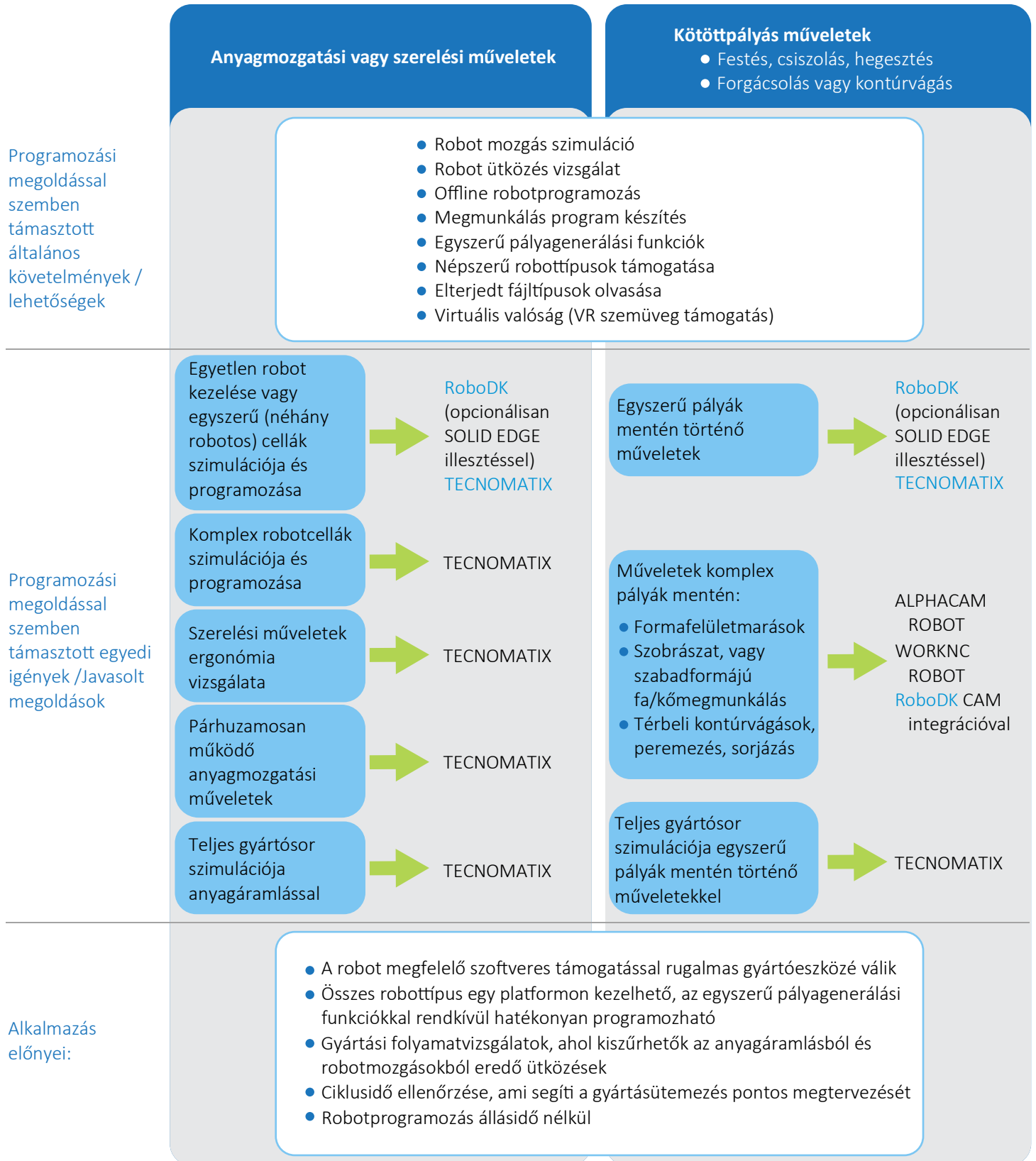
Az alkalmazási terület szerint két jelentős csoportba sorolhatjuk a robotalkalmazásokat; a jellemzően csak pozicionálási mozgásokat végző anyagmozgató vagy szerelő műveletekre és a kötött pályás műveletekre, mint a különböző megmunkálások. Ezen két terület bár számos közös jellemzőt mutat, a mozgások programozásával szemben támasztott igények miatt, más szemléletű programozó megoldást igényelnek. Ráadásul adott területen belül is változhatnak az igények a feladat összetettségétől függően.

Szerelési vagy anyagmozgató feladatok esetében a feladat összetettségét a gyártócella mérete és bonyolultsága, valamint a vezérlendő folyamatok határozzák meg. Egyetlen robot vagy egyszerű gyártócella kezelésére a [ROBODK](#) robotszimulációs megoldás nyújtja a legjobb ár/érték arányú megoldást, míg komplex cellák vagy teljes gyártósorok szimulációja esetén előnyösebb a Siemens folyamat-orientált [TECNOMATIX](#) megoldásának alkalmazása.

Kötött pályás műveleteknél elsősorban a pálya bonyolultsága határozza meg az igényeket. Könnyen belátható, hogy nagybonyolultságú pályáknál (3D-s felület vagy térbeli görbe bejárása) a hagyományos CAM rendszerek pályagenerálási funkcionalitására van szükség. Ilyen területekre iparágától függően a HEXAGON ALPHACAM ROBOT (fa- és kőipar) és WORKNC ROBOT (szerszámgyártás, autóiipar) megoldásait ajánljuk, amelyek ötvözik a CAM funkcionalitást a [ROBODK szimulációs lehetőségeivel](#). Egyszerű pályák bejárása esetén a [ROBODK](#) szoftver önmagában is teljes körű megoldást nyújt. Összetett szerelések esetén közvetlen CAD integrációval, ami a SOLID EDGE szoftverrel biztosított, növelhető a programozás hatékonysága. Természetesen, ha a gyártócella bonyolultsága és a szimulációs igények indokolják, ebben az esetben is szükséges lehet a Siemens folyamat-orientált [TECNOMATIX](#) szoftvercsalád megoldása.



# ENTERPRISE GROUP ROBOTPROGRAMOZÁSI ÉS SZIMULÁCIÓS MEGOLDÁSOK



## KAPCSOLAT

---

ENTERPRISE COMMUNICATIONS MAGYARORSZÁG KFT. – PLM ÜZLETÁG  
H-1138 BUDAPEST, VÁCI ÚT 117-119.

T: +36 1 471 2424

F: +36 1 471 2402

[WWW.ENTERPRISEGROUP.HU/PLM](http://WWW.ENTERPRISEGROUP.HU/PLM)

E-MAIL: [PLM@ENTERPRISEGROUP.HU](mailto:PLM@ENTERPRISEGROUP.HU)

[BLOG.EPLM.HU](http://BLOG.EPLM.HU)

[SUPPORT.EPLM.HU](http://SUPPORT.EPLM.HU)