

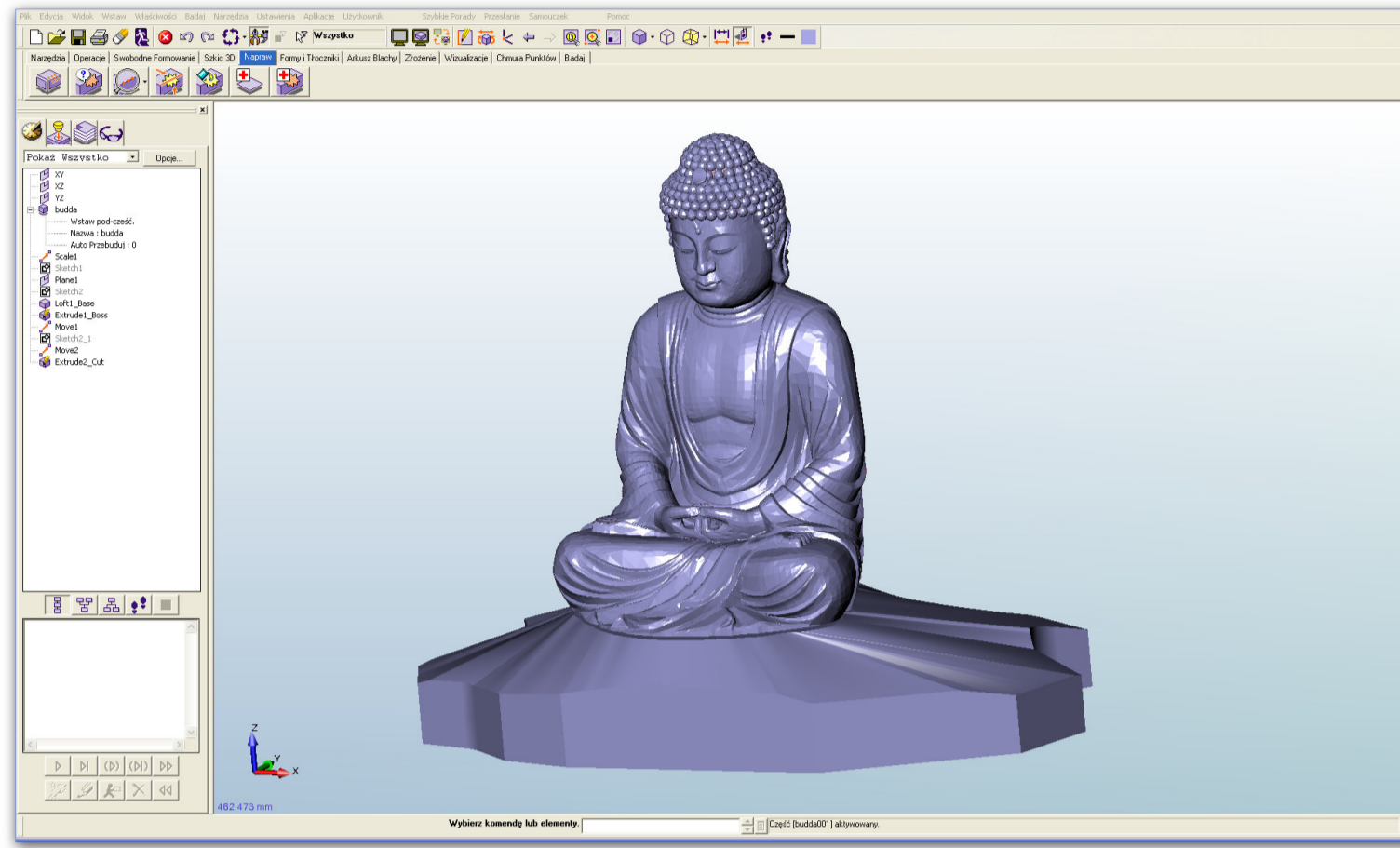
Autorzy: Rafał Lis, e-mail: Rlis@3dmaster.com.pl
Instytucja: 3D MASTER



Tytuł plakatu: Od modelu CAD do sterowania robotami frezującymi

Projekt w oprogramowaniu CAD

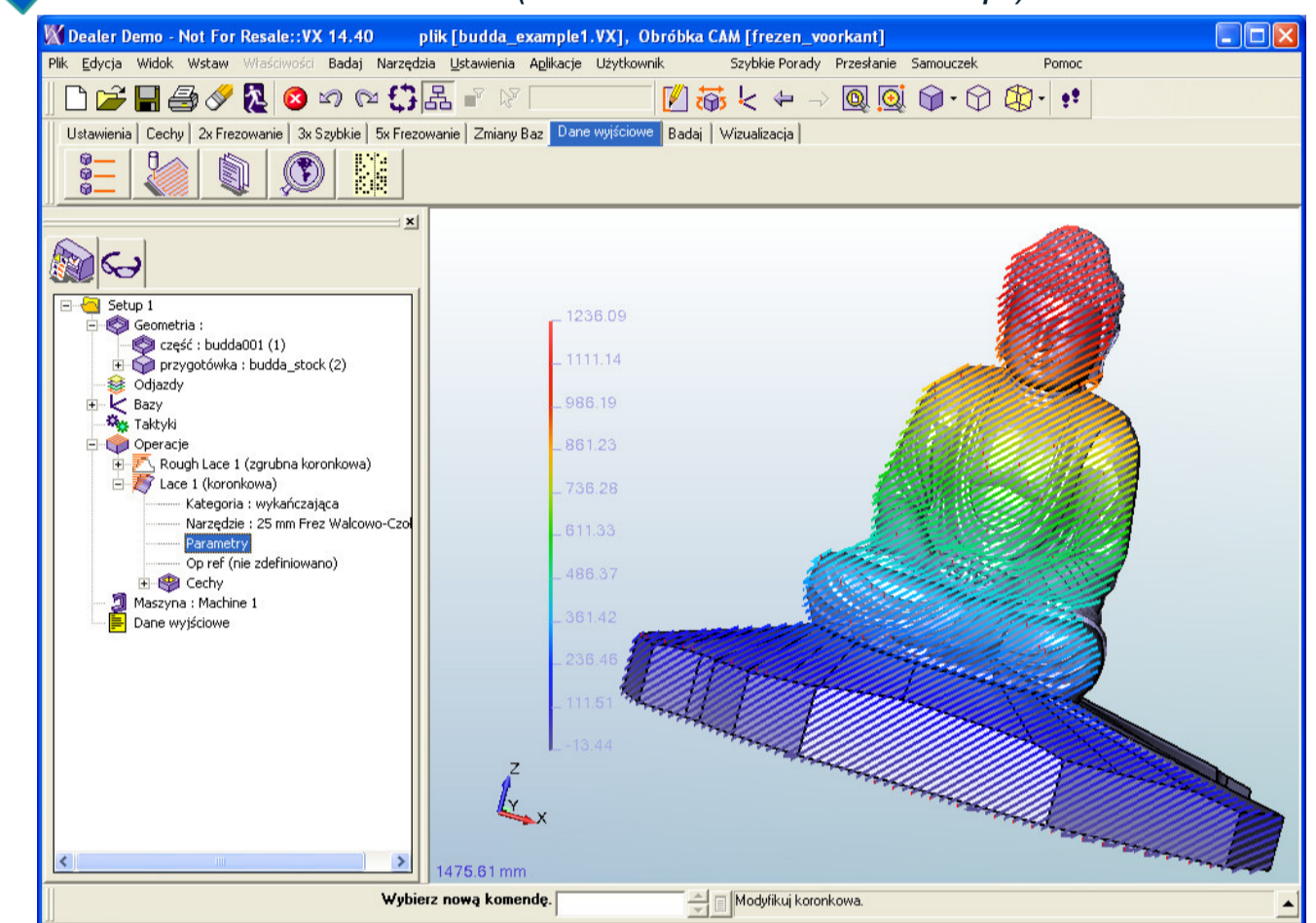
(ZW3D www.cadcamsoft.pl)



- Powierzchnie klasy A
- Projektowanie hybrydowe
- Praca z chmurą punktów

Generowanie ścieżki narzędzia

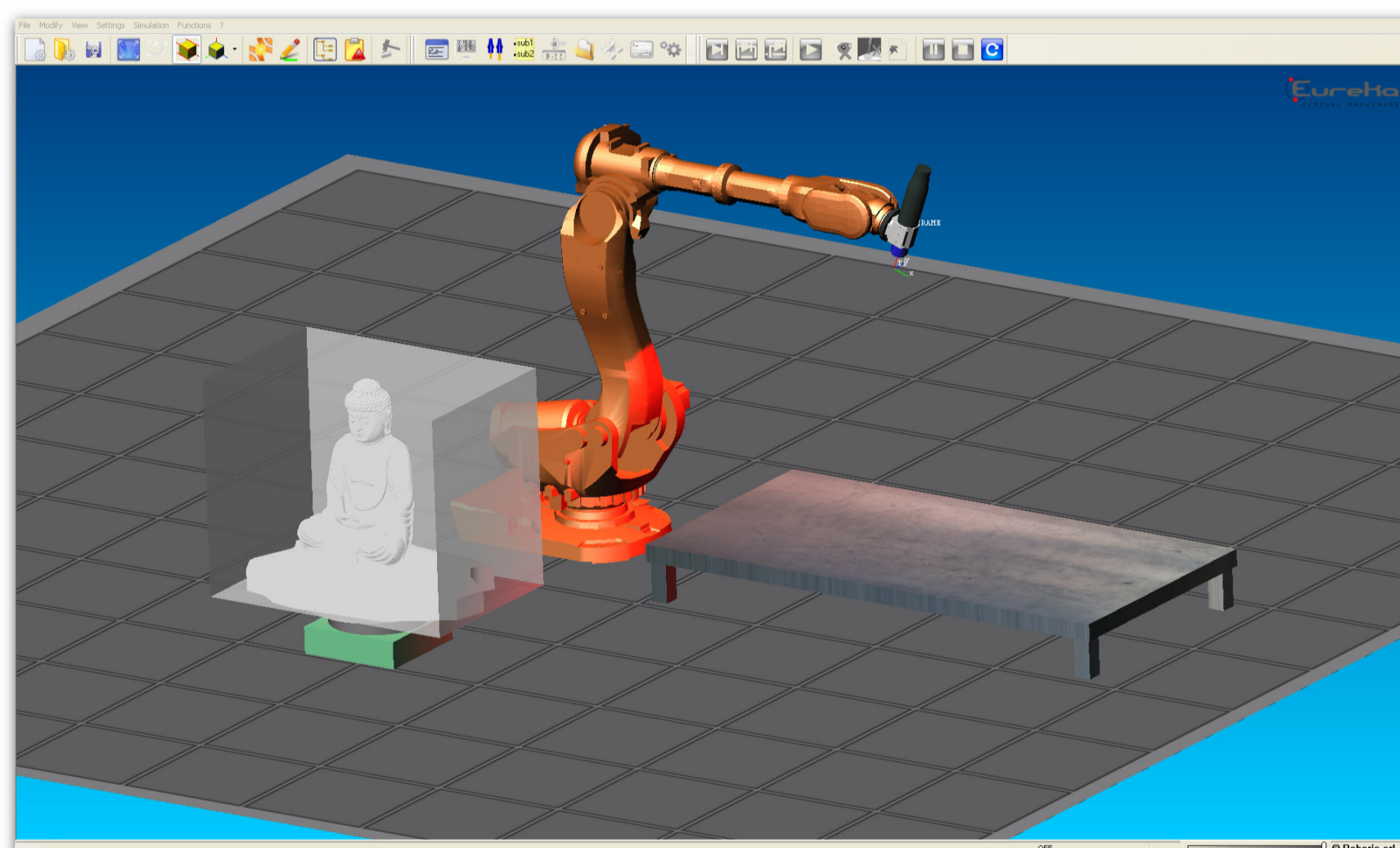
(ZW3D www.cadcamsoft.pl)



- High Speed Milling
- QuickMill
- SmoothFlow
- Zaawansowana kontrola posuwu

Budowa stanowiska zrobotyzowanego

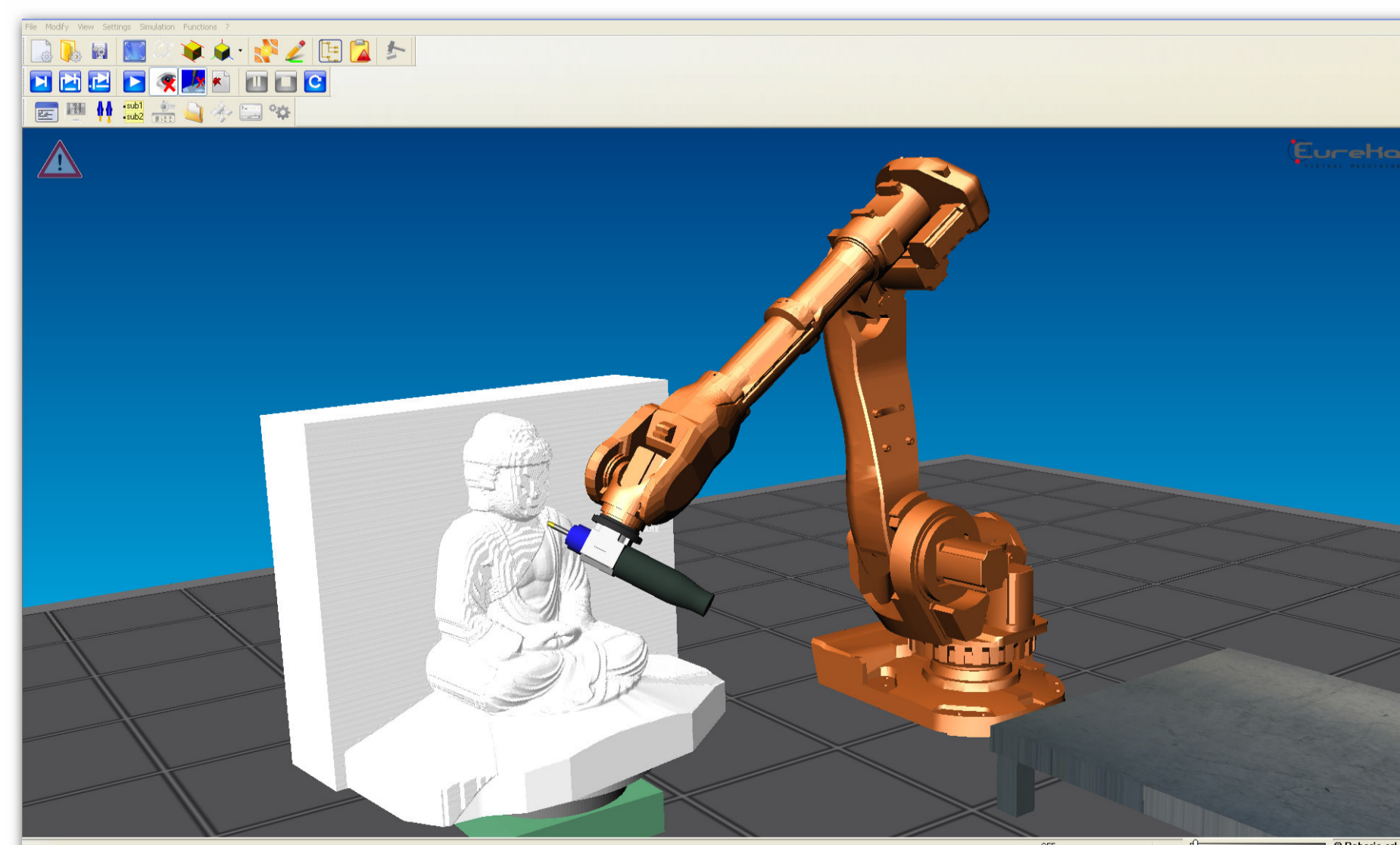
(Eureka www.roboris.pl)



- Konfiguracja dowolnego robota CNC
- Stoły obrotowe i tory jezdne
- Otoczenie robota

Symulacja ścieżki narzędzia

(Eureka www.roboris.pl)



- Analiza nadadtku
- Wykrywanie kolizji narzędzia
- Alternatywne podejście robota



Gotowy produkt

www.procacx.org.pl

Stowarzyszenie „ProCAX”