

Gantry Robot

3-4 układ osi



Grupa Alutec oferuje maszyny szyte na miarę, dostosowane do specyficznych potrzeb klientów, zarówno w wersji wolnostojącej (również z automatycznymi systemami załadunku i rozładunku), jak i konfigurowane do zainstalowania na linii automatyki (nawet już istniejącej).

Ruchy realizowane są kartezjańskimi układami osi o strukturze GANTRY oraz trzema i czterema osiami interpolowanymi (X-Y-Z-R). Maszyny są dostarczane w komplecie z konstrukcją, okablowaną szafą elektryczną, osłonami bezpieczeństwa i homologacją typu WE. Możliwość dostosowania obszaru roboczego od 500x500mm do 2000x2000mm, z możliwością pracy na określonej powierzchni roboczej klienta, na liniach automatyzacji oraz na wózkach załadunkowo-rozładunkowych detali. Wydajność maszyn jest dostosowywana do konkretnych wymagań klienta; możliwe jest manipulowanie do 15 kg w osi pionowej, przy dużych prędkościach, gwarantujących doskonałą precyzję i powtarzalność. Staranna konstrukcja zapewnia rozwiązania spełniające oczekiwania klientów.

Niestandardowe maszyny Grupy Alutec są sterowane przez przełomowy system sterowania ruchem o nazwie ALPHA by Alutec Group, który w połączeniu z nowym oprogramowaniem właściciela ALPHA gwarantuje referencyjne osiągnięcia i nowe funkcje, zarówno dla samodzielnej pracy, jak i komunikacji z robotem z systemami zewnętrznymi (CANopen, szeregowy RS232 lub z 16 kartami wejść/wyjść ogólnego przeznaczenia, które są dostępne nawet w wersji standardowej).

Robot jest programowany za pomocą komputera PC, a następnie sterowany za pośrednictwem linii nadrzędnej lub panelu operatora ALPHA, który może zarządzać do 255 programami i 100 000 punktów obróbki; Jest w stanie sterować systemami zewnętrznymi (np. ładowarko-rozładawkowymi) oraz szeregiem aplikacji.

Przyjazny interfejs graficzny, możliwość importu plików w formatach .dxf, Gerber lub Excel oraz nowa funkcja PODPROGRAMÓW pozwalają na bardzo szybkie wykonanie niezwykle skomplikowanych operacji.

Niestandardowe maszyny Grupy Alutec są idealnym rozwiązaniem do prostych lub złożonych aplikacji dozujących, wkręcających, lutujących lub typu pick & place. Elastyczność i szybkość projektowania zapewniają szybką reakcję klienta. Nadzorując całość projektu i wykonawstwa mechanicznego, elektronicznego i programistycznego jesteśmy w stanie zagwarantować jakość i niezawodność oferowanych rozwiązań.

Aplikacje
p. 18-19



X/Y/Z {R} Obszar roboczy (mm)	na zamówienie od 500 mm do 2000 mm
Obciążenie stołu roboczego / narzędzie {R}	20 - 50 kg 5 kg (3 Kg) R
Maks. Prędkość X, Y, Z	400 (mm/s) MAX*
Powtarzalność	od ±0,015 mm/oś do 0,2 mm/oś *
Rezolucja	0,004 mm/oś
Pamięć danych	100 000 punktów / 255 programów
Układ napędowy	silniki krokowe / silniki bezszczotkowe*
Interpolacja	punkt do punktu i ciągła ścieżka
Metoda programowania	tryb zdalny (samouczący się) za pomocą oprogramowania komputerowego
Sygnaly we/wy	16 wejść / 16 wyjść
Interfejs zewnętrzny	Opcjonalne wyjście USB / RS232 /analogowe
Zasilacz	100-240 V AC, 50/60 Hz 500 W
Wymiary (SxGxW) mm	800x800 - 3000x3000*
Waga	500 - 1000 kg

* Ta wartość może ulec zmianie w zależności od wymaganej konfiguracji robota



