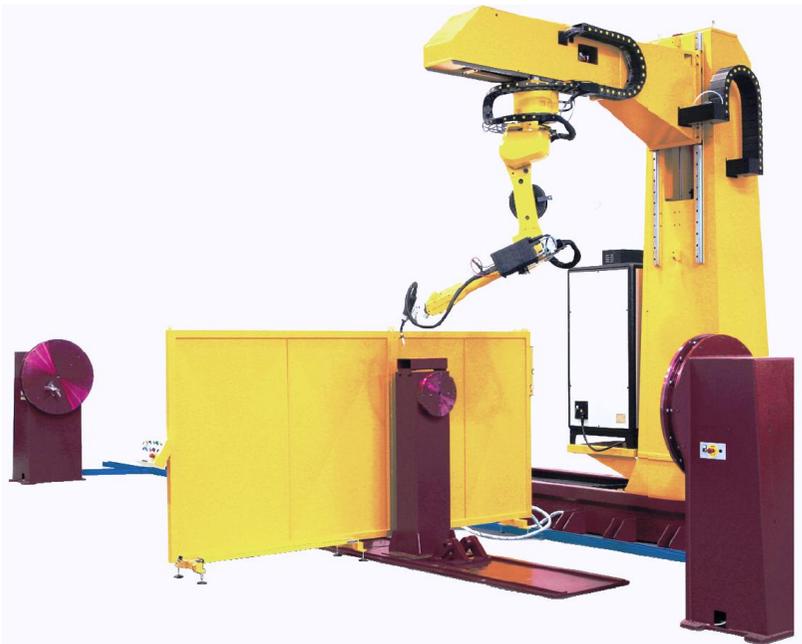


① ROBÔ SUSPENSO EM CARRO MÓVEL C/ POSICIONADORES CIRCULARES



11 EIXOS



Consulte a ampla gama de acessórios MECOME

DESCRIÇÃO

Esta célula robotizada é constituída por dois posicionadores (eixos Alfa e Beta) colocados em linha e paralelos ao conjunto de translação do robô, que se apresenta da seguinte forma:

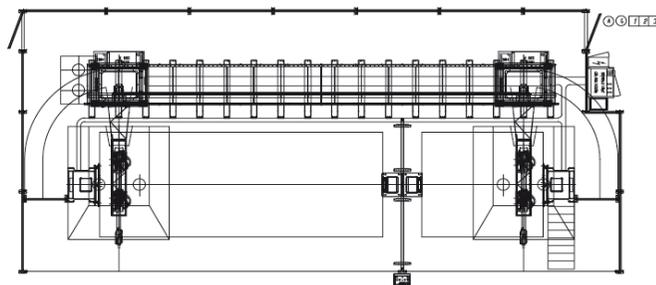
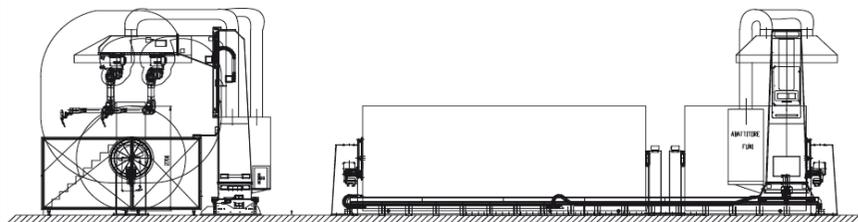
- Caminho de rolamento no piso (eixo X) com curso de 10 m;
- Coluna sobre o qual é instalado o montante superior (eixo Y) com curso de 1.000 mm
- Patim transversal (eixo Z) com curso de 600 mm

Os cinco eixos externos são acionados por motores brushless FANUC, completos de resolver e de redutores planetários de jogo “zero”, controlados em posição e velocidade por controle FANUC, do robô, graças às funções “Coordination Motion” e “Multigroup”.

A função “Multigroup” permite ao operador de movimentar manualmente, com o joystick, a placa do posicionador circular não interessado pela presença do robô, para facilitar a carga e descarga do manufaturado, para controlar a solda realizada, etc.

As duas contrapontas loucas dos posicionadores circulares podem ser instaladas de modo fixo ao piso, ou sobre uma base de translação com guias, para serem deslocadas manualmente para compensar diferentes comprimentos dos manufaturados a serem soldados, equivalente à distância total entre as duas estações.

A célula pode ser produzida em diferentes medidas e capacidades, dependendo da necessidade de produção do cliente.



② ROBÔ SUSPENSO EM CARRO MÓVEL COM POSICIONADORES CIRCULARES

DESCRIÇÃO

Esta célula robotizada é constituída por dois posicionadores (eixos Alfa e Beta) colocados em linha e paralelos ao conjunto de translação do robô, que se apresenta da seguinte forma:

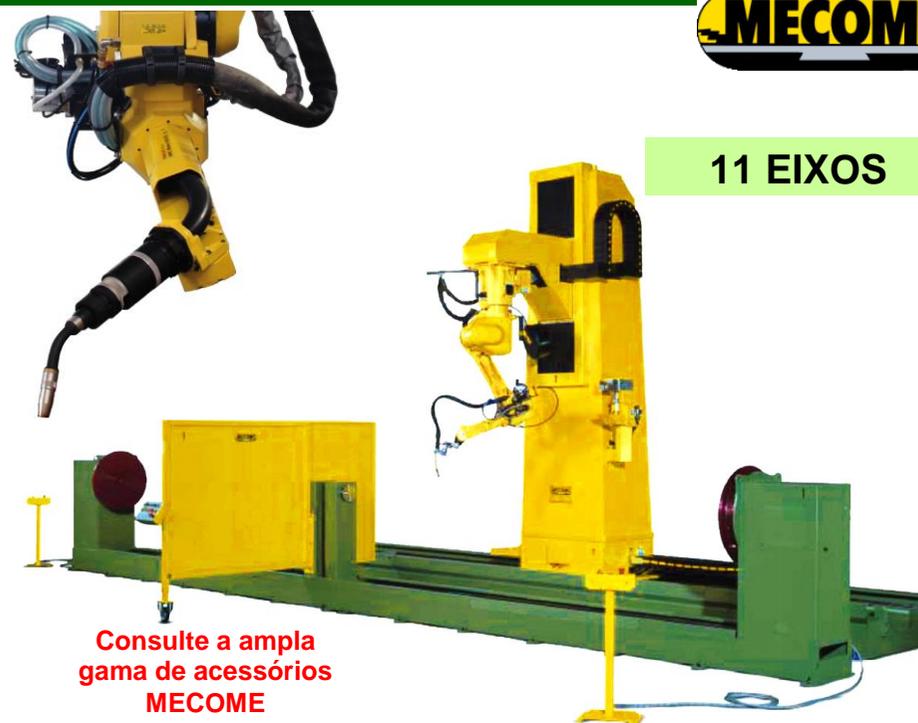
- Caminho de rolamento no piso (eixo X) com curso de 10 m;
- Coluna sobre o qual é instalado o montante superior (eixo Y) com curso de 1.000 mm

Os quatro eixos externos são acionados por motores brushless FANUC, completos de resolver e de redutores planetários de jogo “zero”, controlados em posição e velocidade por controle FANUC, do robô, graças às funções “Coordination Motion” e “Multigroup”.

A função “Multigroup” permite ao operador de movimentar manualmente, com o joystick, a placa do posicionador circular não interessado pela presença do robô, para facilitar a carga e descarga do manufaturado, para controlar a solda realizada, etc.

As duas contrapontas loucas dos posicionadores circulares são instaladas sobre uma base de translação com guias, para serem deslocadas manualmente para compensar diferentes comprimentos dos manufaturados a serem soldados, equivalente à distância total entre as duas estações.

A célula pode ser produzida em diferentes medidas e capacidades, dependendo da necessidade de produção do cliente.



11 EIXOS

Consulte a ampla
gama de acessórios
MECOME

Na MECOME, se encontram as células robotizadas ideais para todas as exigências dentro de uma ampla gama de soluções standards ou personalizadas.

Os nossos especialistas saberão interpretar as exigências, identificando as soluções técnicas de alta qualidade, mais adequadas ao serviço de cada utilizador.

A aliança estratégica entre a MECOME e a FANUC Robotics, por serem duas lideranças mundiais na solda e na robótica, garantem um produto inigualável

