

ROBÔ SOBRE GUIAS DE TRANSLAÇÃO COM POSICIONADORES CIRCULARES

DESCRIÇÃO

O equipamento é constituído por dois posicionadores circulares (eixos Alfa e Beta) colocados em linha e paralelos ao conjunto de translação do robô constituído por:

- Uma via de corrimento no piso (eixo X) com comprimento segundo a necessidade do cliente.:

Os três 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 orbital 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 única e deslocadas manualmente para compensar diferentes comprimentos dos manufaturados a serem soldados ou permitir a solda de manufaturados equivalentes à distância útil das duas estações (por exemplo 10 metros nos equipamentos das fotos). A célula pode ser produzida em diferentes medidas e capacidades, dependendo da necessidade de produção do cliente.

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

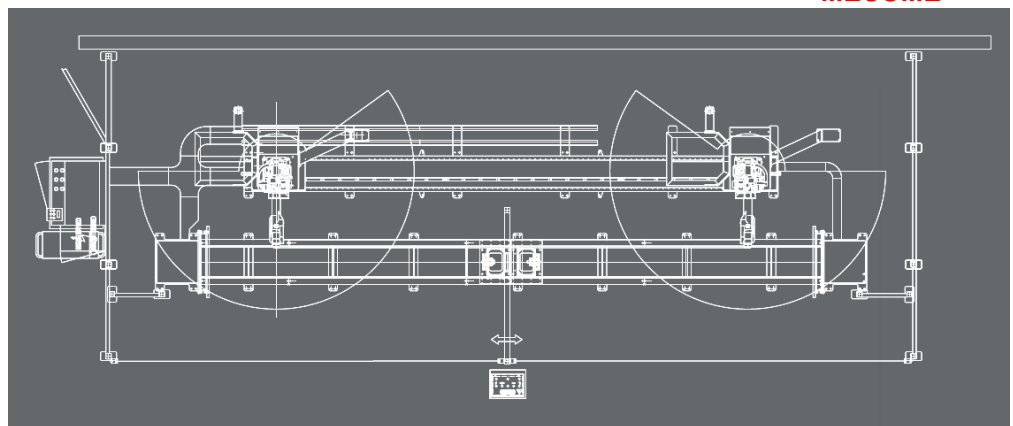


Os nossos especialistas saberão interpretar as exigências, identificando as soluções técnicas de alta qualidade, mais adequadas ao serviço de cada utilizador.

9 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.



CASORETTI

CASORETTI MÁQUINAS – Rua Jaguaribe 465 – 3º andar – Santa Cecília – São Paulo – SP – 01224-001
11 3333.6955 – 3333.1846 – 3333.1259 | 97605.9481 | E-mail: casoretti@casoretti.com.br