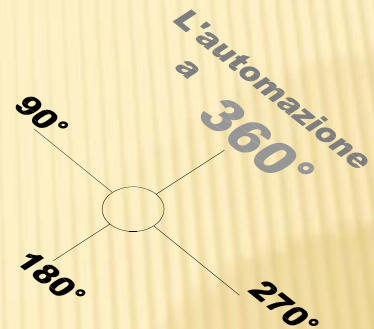


PalRoob A900



- * **Struttura** modulare a portale costituita da profili di acciaio elettrosaldato e verniciato con piedi di appoggio regolabili in altezza.
- * Tale telaio costituisce il carro principale (**asse X**) che trasla longitudinalmente sugli appositi binari sorretti dalle colonne.
- * Gli elementi di guida del carrello sono formati da gruppi di ruote in ghisa con rivestimento in poliuretano e hanno tutte le registrazioni necessarie per il corretto scorrimento.
- * Il sistema di movimentazione del carrello é dotato di un motoriduttore di comando con trascinamento a cinghia dentata.
- * Il carrello trasversale (**asse Y**), mobile sul carro principale, è costituito da una struttura in acciaio . Il trascinamento del carrello avviene tramite cinghia dentata.
- * Il carrello (**asse Z**) é costituito da una trave verticale telescopica con sistema di guida lineare per ridurre gli ingombri in altezza .
- * Nella parte inferiore della trave è fissato l'asse di rotazione (**asse J**) a cui é ancorata la pinza di presa con apertura è chiusura pneumatica.
- * Gli assi presenti vengono controllati elettronicamente tramite encoder utilizzando la tecnica ad anello chiuso in grado di ottimizzare la gestione dei movimenti.
- * Il controllo del sistema é affidato ad una logica programmabile commerciale (PLC) con la presenza di microprocessori preposti alla gestione delle traiettorie e quindi delle relative rampe di accelerazione e decelerazione.
- * La presenza di una completa interfaccia macchina-operatore consente la visualizzazione in tempo reale dei parametri relativi al funzionamento del robot e la programmazione dei cicli di lavoro.
- * Tale interfaccia é organizzata in diverse pagine video e rende semplice ed immediato l'accesso all'operatore permettendo di ridurre al minimo eventuali errori nella fase di inserimento dati.
- * La diagnostica degli allarmi comprende la visualizzazione in tempo reale di messaggi indicanti eventuali situazioni anomale.
- * E' inoltre possibile variare parametri e configurazioni anche durante il funzionamento in automatico del robot e comunicare mediante linea seriale i dati relativi alla statistica di produzione.
- * Quadro elettrico è composto da logica programmabile (PLC), teleruttori e magnetotermici Siemens, monitor, pulsantiera, selettori e pulsanti, segnalazione acustica e connettori per gli allacciamenti.
- * Installazione a bordo macchina completa di encoder, fotocellule, sensori, microfinecorsa, cavi, catene portacavi, scatole di derivazione e segnalazione luminosa di allarme macchina in movimento.
- * La rumorosità della macchina nella zona del quadro di comando, nel fronte macchina posizione centrale e nel fronte macchina fine linea é conforme alle normative vigenti.
- * Protezione su tre lati perimetrali della macchina (lato posteriore e due lati di testa) costituita da pannelli in rete e colonne di acciaio elettrosaldato e verniciato H = 1.800 fissate ad una distanza di 600 mm dagli organi di movimento.
- * Protezione nella zona frontale di uscita dei pallet con due sbarramenti a fotocellule con sistema MUTING di tipo omologato composte da proiettore e ricevitore collocate in posizione fissa rispettivamente a 400 mm e a 900 mm dal suolo.
- * L'ingresso in zona lavoro per il prelievo dei pallets avviene solo con consenso elettronico e comunque sempre in condizione di macchina ferma.

PalRoob A900

L'automazione
a 360°

90°

180°

270°



Multipallettizzazione elettrodomestici in scatola

