

konstruktor.net

Распечатать



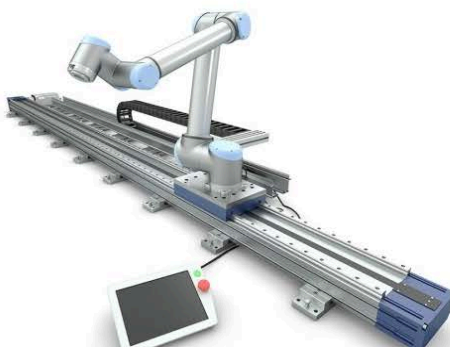
Автоматизация

Rollon и Universal Robots увеличили радиус действия коллаборативных роботов

11.10.2018

Источник: Представительство АО "РОЛЛОН С.П.А."

Группа компаний Rollon представила на выставке Motek в Штутгарте техническое решение, способное существенно увеличить радиус действия коллаборативных роботов Universal Robots.



Источник: Rollon Group

Оно улучшает эксплуатационные характеристики роботов, сохраняя все их преимущества, в частности, простоту в использовании, обеспечивающую привлекательность роботов для мелкого и среднего бизнеса. Система проста в монтаже и может программироваться с планшета.

Для широкого ряда прикладных задач - от загрузки технологического оборудования до монтажа, укладки и упаковки на поддоны - дополнительная ось перемещения манипулятора, расширяющая радиус действия робота - является решающим фактором. Еще одним преимуществом рассматриваемого технического решения от компании Rollon является его дружелюбность к пользователю. Системы Seventh Axis просты и не требуют много времени на монтаж.

Рама представляет собой конструкцию из анодированных алюминиевых профилей, отличающуюся небольшим весом, транспортабельностью и модульностью при высокой механической жесткости. Вдобавок к этому разработчики придали системе возможность перемещения как по вертикали, так и по горизонтали.

Система Seventh Axis, имеющая линейные профильные направляющие с рециркуляцией шариков и ременной привод, позволяет роботам компании Universal Robots перемещаться со скоростями до 1 м/с, ускорениями до 1,2 м/с² и повторяемостью порядка $\pm 0,05$ мм.

В Штутгарте была представлена версия системы Sev 220-1 на базе самого крупного из предлагаемых компаний Universal Robots роботов UR10, способного перемещать грузы весом до десяти килограмм. Для коллаборативных роботов UR3 и UR5 созданы две другие модификации системы Sev 160-1 и Sev 130-1 соответственно.

В результате потенциальные заказчики смогут выбрать оптимальный модуль, подходящий для их конкретных задач.

Статьи по теме

