

Technické údaje a prevedenia

- Zostavenie rôznych kinematických štruktúr kolaboratívnych robotov a kolaboratívnych manipulačných robotických ramien podľa aplikačnej potreby s uvedenými rámcovými parametrami:

Typ kinematickej štruktúry	SCARA, RRR, RR, R
Počet pohyblivých osí	7, 6, 5, 4, 3, 2, 1

- Voliteľné zostavenie kolaboratívnych robotov a kolaboratívnych manipulačných robotických ramien s uvedenou maximálnou nosnosťou a manipulačným dosahom:

Maximálny dosah	Maximálna nosnosť
1750 mm	35 kg

- Voliteľné zostavenie kolaboratívnych polohovacích zariadení podľa aplikačnej potreby.
Riadenie a programovanie zostavených zariadení prostredníctvom univerzálnej riadiacej jednotky s uvedeným maximálnym počtom súčasne pripojených zariadení a spôsobom ovládania:

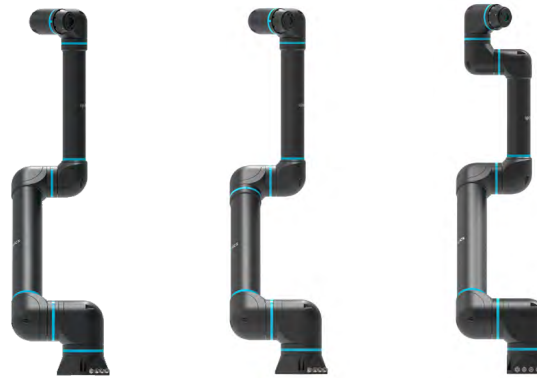
Maximálny počet zariadení	Ovládanie
8	PC / Tablet / Touchpendant

- Jednoduchá modifikácia a prestavba zostavených kolaboratívnych zariadení = Pružná adaptabilita na zmenu výrobného/nevýrobného procesu.
Rýchle zostavenie automatizačných prvkov podľa aplikačnej potreby = Skrátenie dodacích termínov a zníženie nákladov potrebných na vývoj automatizačných prvkov.

Aplikačné určenie

- Odborné laboratória** vysokých a stredných škôl orientovaných na výučbu robotiky
- Využívatelia** robotickej a automatizačnej techniky
- Záujemcovia** o robotizáciu výrobných a nevýrobných procesov
- Projekčné kancelárie** orientované na automatizáciu a robotizáciu výrobných/nevýrobných procesov

Príklady zostavenia cobotov



6 osí kolaboratívny robot

7 osí kolaboratívny robot

6 osí kolaboratívny robot

Príklady zostavenia polohovadiel



Polohovací stôl

2 osé polohovacie zariadenie

1 osé polohovacie zariadenie

SpinBOT® KIT

Modulárny stavebnicový systém pre stavbu robotických a manipulačných zariadení.

OBJAVTE VÝHODY VARIABILNÉHO RIEŠENIA →



spinbotics

+421 948 938 186

info@spinbotics.com

www.spinbotics.com

spinbotics



SPINBOTICS.COM

SpinBOT® KIT

Popis

Mechatronický stavebnicový systém pre stavbu kĺbových kolaboratívnych a servisných robotov a kolaboratívnych manipulačných zariadení je, zostavená zo systémovo usporiadanej sady prvkov a príslušenstva, určených pre stavbu rôznych kinematických architektur a konfigurácii jedno a viac osových kĺbových robotov, servisných robotov a manipulačných zariadení.

Štruktúra

Stavebnicový systém SpinBOT® Kit je založený na originálnom modulárnom inteligentnom rotačnom pohone DriveBOT®, ktorý je rozhodujúcim prvkom pre zostavenie kĺbu navrhovaného robota. Ostatné aktívne a pasívne prvky stavebnicového systému vytvárajú dostatočnú systémovú a technickú bázu komponentov pre návrh a zostavenie kolaboratívneho a servisného robota.



[SPINBOTICS.COM/#PRODUCTS](https://spinbotics.com/#products)

Štruktúra | SpinBOT® KIT

Pohonné jednotky



Krycie prvky



Riadiace prvky



Stavebné prvky



Spojovacie prvky



Prídavné prvky

