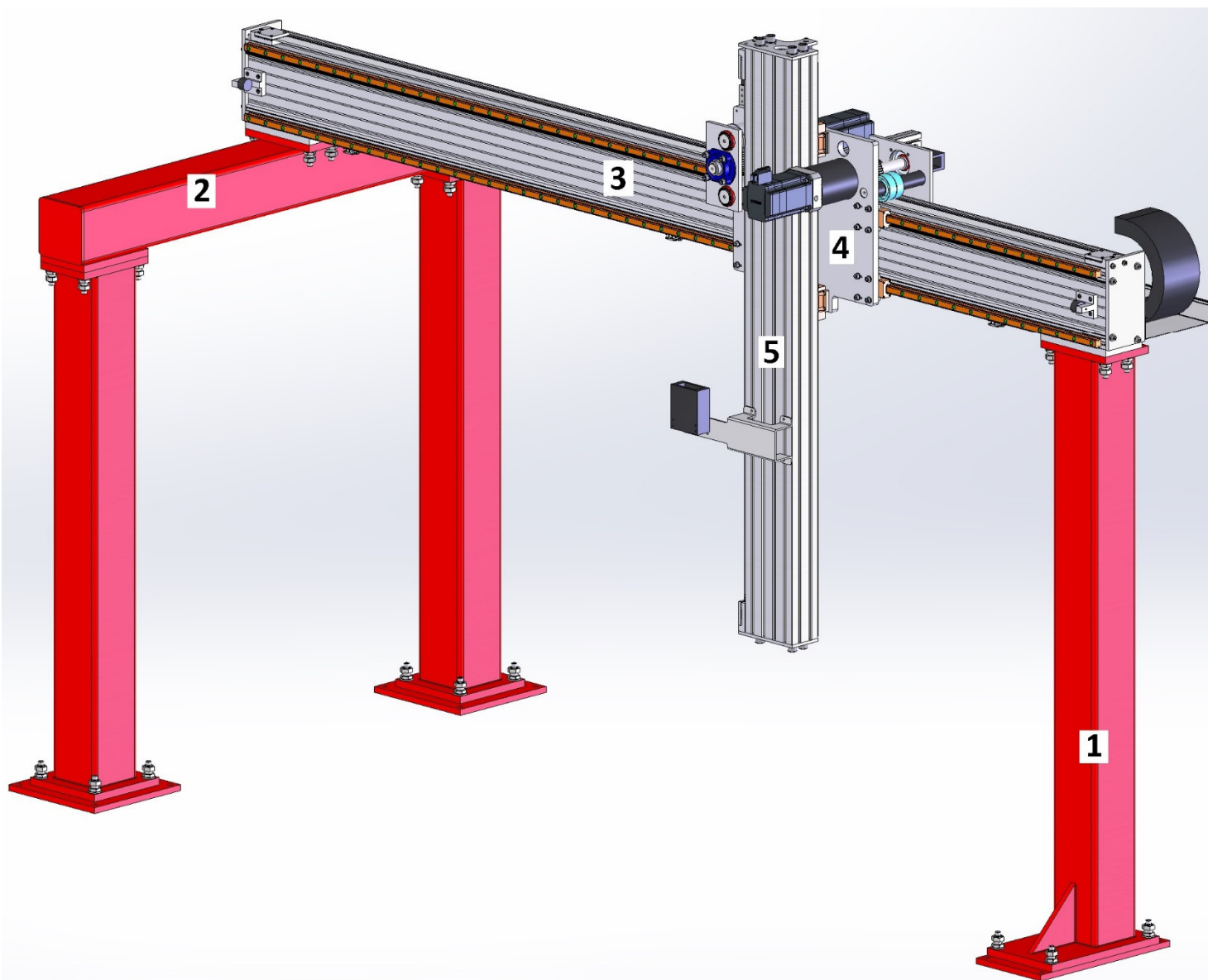
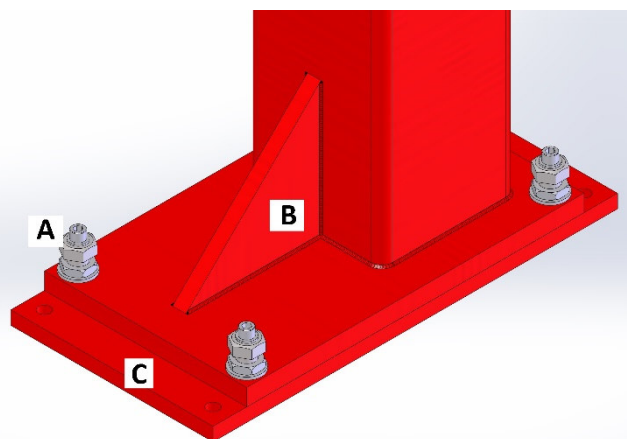


Italiana Robot
MOD 11.3

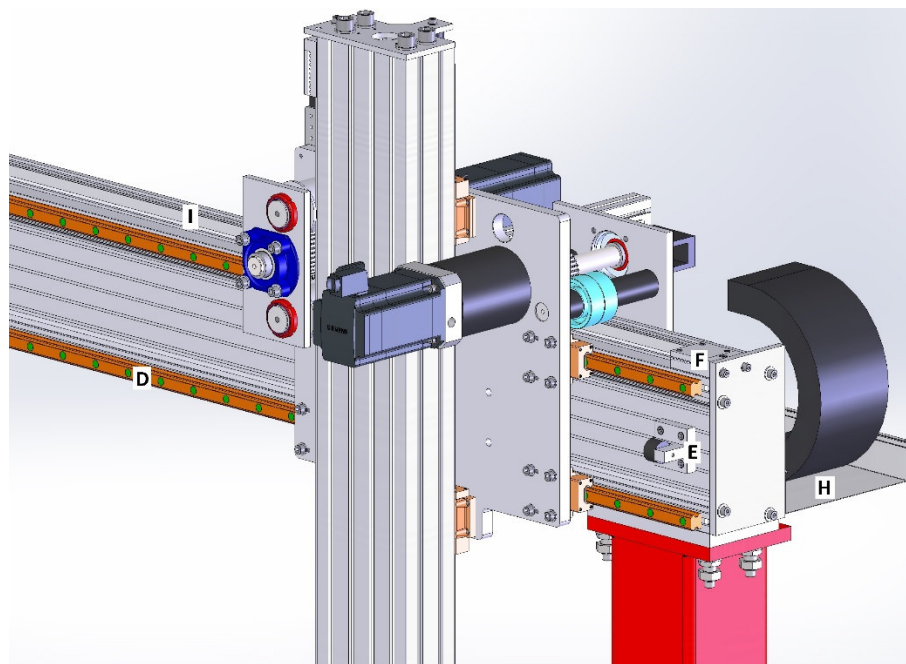


(1) L'unità di sostegno verticale è in acciaio, sabbiata e verniciata con polvere epossidica RAL3001 (rosso). Alle estremità sono applicate delle piastre con regolazioni e bloccaggi di tipo concentrico (A). In funzione di carichi, dimensioni e velocità possono essere applicate delle nervature (B) di rinforzo e/o aumentate le dimensioni delle piastre di fissaggio (C).

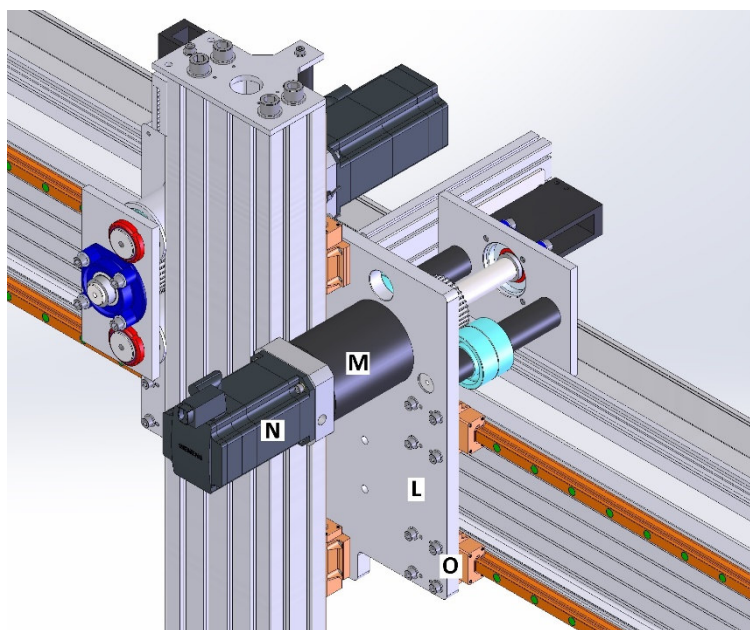
(2) L'unità di collegamento è in acciaio, sabbiata e verniciata con polvere epossidica RAL3001 (rosso). Alle estremità sono applicate delle piastre con regolazioni e bloccaggi di tipo concentrico. In funzione dei carichi, delle dimensioni e delle velocità possono essere applicate delle nervature di rinforzo e/o aumentate le dimensioni delle piastre di fissaggio



(3) L'unità di sostegno longitudinale è realizzata con una coppia di profili in estruso di alluminio in lega EN AW 6060 incollati e imbullonati. Sulla struttura sono applicate le guide sagomate in acciaio temprato e rettificato (**D**), i fermi meccanici positivi (**E**), il fissaggio e il tiraggio delle cinghie (**F**), le camme di fine corsa e la canalina porta catenaria (**H**). La trasmissione del movimento è affidata ad una cinghia dentata e rinforzata con dei trefoli d'acciaio (**I**) con sistema ad Ω per diminuire il pendolamento dell'asse. La cinghia oltre ad essere più silenziosa rispetto alla cremagliera non necessita di manutenzione.

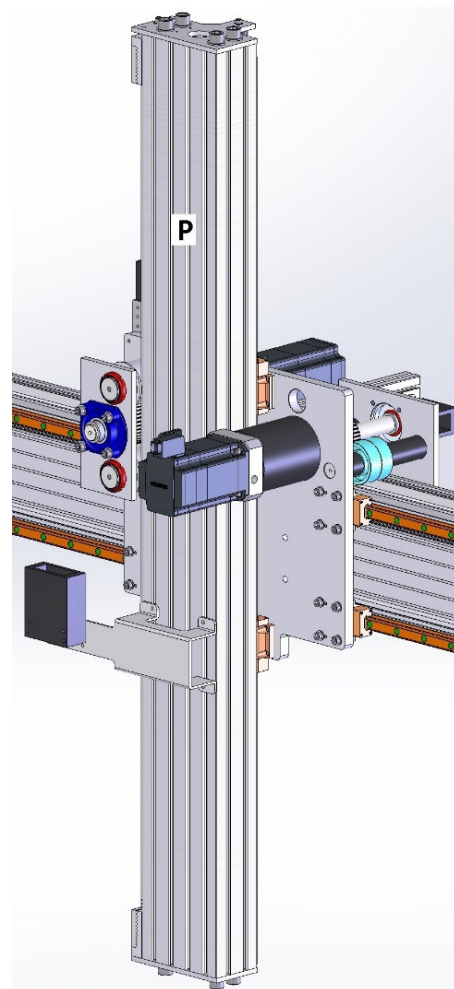


(4) Il carro di traslazione orizzontale è realizzato con una piastra in alluminio lega ALU35 rettificata (**L**) e di grosso spessore. I riduttori epicicloidali ed i motori sono applicati nella parte posteriore. I riduttori sono a gioco ridotto e ad alto rendimento (**M**). I motori sono di tipo brushless (**N**) e quello dell'asse verticale è dotato di un freno di stazionamento. I pattini a ricircolo di sfere (**O**) con serbatoio del grasso sostituibile e/o rabboccabile sono applicati su entrambe le facce e sono livellabili tramite dei grani di registro. Nella piastra sono previste le lavorazioni per l'inserimento di F.C. induttivi $\varnothing$ 12 mm e per il passaggio dei cavi. Una scatola di derivazione elettrica garantisce all'approvvigionamento dei segnali di gestione. È possibile montare più carri con la sovrapposizione delle aree di lavoro.



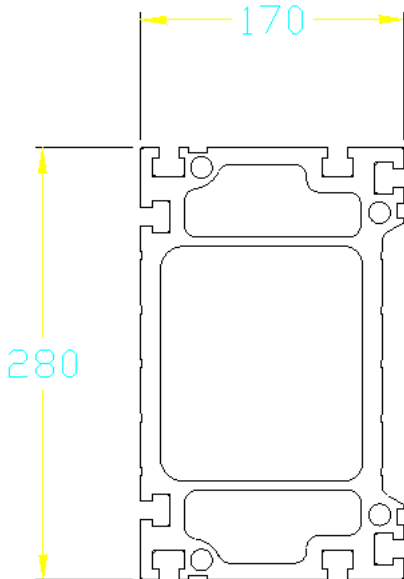
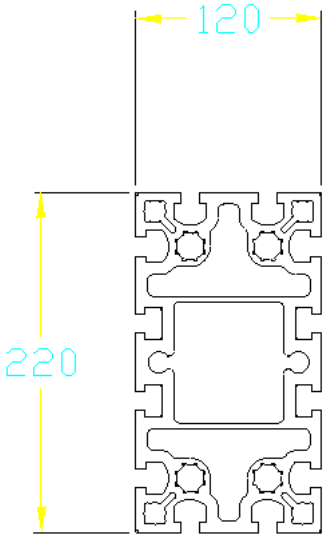
(5) L'unità lineare verticale

è realizzata con una coppia di profili in estruso di alluminio incollati ed imbullonati (**P**) in lega EN AW 6060. Sulla struttura sono applicate le guide sagomate in acciaio temprato e rettificato dove scorrono i 4 pattini a ricircolo di sfere, i fermi meccanici positivi, il fissaggio e il tiraggio della cinghia, le camme di fine corsa. La trasmissione del movimento è affidata ad una cinghia dentata e rinforzata con dei trefoli d'acciaio con sistema ad "omega" per diminuire il pendolamento dell'asse. Spesso è presente una scatola di derivazione contenente i collegamenti elettrici della pinza.



MOD 11.3

Tutti i dati e le caratteristiche sopra riportate possono essere soggette a variazioni senza preavviso

Velocità assi (in funzione dei carichi)	1050..1900 mm/s	
Acc/Decelerazioni (in funzione dei carichi)	300..1500 ms	
Dimensioni assi Lunghezza massima	40 m	
Ripetibilità	±0,1 mm	
Peso applicabile al polso	500 Kg	
Struttura portante in alluminio anodizzato Orizzontale (X) Verticale (Y)	 (X) 280 mm x 170 mm	 (Y) 220 mm x 120 mm
Struttura di sostegno	200 mm x 200 mm x 8 mm in acciaio elettrosaldato verniciato	
Guide	Guide d'acciaio temprato e rettificato	
Supporto di scorrimento	Pattini a 4 ricircoli di sfere col serbatoio grasso intercambiabile (al massimo carico ogni 10.000 Km)	
Capacità di carico dinamica dei supporti	Asse X: 4 supporti per un totale di 13264 Kg Asse Y: 4 supporti per un totale di 13264 Kg	
Trasmissione	Cinghie dentate, rinforzate con trefoli d'acciaio, con un riporto di materiale speciale per ridurre l'attrito ed il rumore	
Riduttori	Riduttori epicicloidali a gioco ridotto e ad alto rendimento (97%) in opzione riduttori a teorico gioco "zero"	
Motori	Motori brushless (400V) con encoder	
Convertitore di potenza	Azionamento digitale brushless (400V)	
Tipo di controllo	PAC M10 con sistema FULL DIGITAL	
Interfaccia utente	PC industriale con software di supervisione WIN Plancia	
Programmazione	Parametrica con software WIN Box o dedicati	
Componentistica	Vedi Componentistica	
Quadro elettrico	Vedi Quadro elettrico	
Documentazione su PENDRIVE	Schemi elettrici e pneumatici Manuale d'uso (in base al software fornito) Libretto d'istruzione File sorgenti e sistema di sviluppo Documentazione rilasciata dai costruttori dei componenti Video-tutorial su manutenzione e procedure di base	
Altre	Possibilità di carri multipli con anche la sovrapposizione Rotazione pinza ad asse controllato o pneumatico Dispositivo d'anticollisione dei carri	