

Vstupné parametre ROMAT 310

Image

Robot typ:	ROMAT 310
Plocha pracoviska:	4000 x 5000 mm
Prevedenie:	Otáčavá kabová konštrukcia v ALU-magnetizovanej liatinovej konštrukcii
Počet osí:	6
Užitočné zaťaženie:	10 kg
Pohon:	každá os elektronicky ovládaná AC-servomotorom
Merací systém dráhy:	digitalny-absolut
Opakovacia presnosť:	± 0,1 mm
Pracovný rozsah:	guľovitý cca Ø 4100 mm
Otočné rozmedzie osí:	os 1 340° os 2 225° os 3 292° os 4 360° os 5 270° os 6 600°
Max. rýchlosť osí:	os 1 148°/s os 2 130°/s os 3 165°/s os 4 300°/s os 5 300°/s os 6 400°/s
Procesorová technika:	Intel 32 BIT multiprocessorové ovládanie
Zdroj zväracieho prúdu:	GLC 503 Quinto Profi Mikroprocesorom ovládaný zdroj impulzného prúdu s hľadáním šva. Voľným pulzom môže byť zvärané so všetkými druhmi svetelných oblúkov pod plynmi Ar, Ar-02-zmesné plyny, viackomponentná zmes plynov a čistý CO ₂ . Zariadenie sa vyznačuje vysokou presnosťou ako aj presnou reprodukovateľnosťou všetkých veľkostí.
Polohovadlo:	ORBIT - 4ADP - 2200N
180° otočný modul:	digitálne zameranie
Pohon:	brzdový motor s prevodovkou s trojfázovým striedavým prúdom
Ovládanie motora:	regulácia kmitočtu
Eas taktu:	cca 3,5 s
Os líčnej dosky:	voľne programovateľná
Max. zaťaženie po strane:	2200 N
Max. rýchlosť otáčania:	90°/s
Max. rýchlosť otáčania pri zväraní:	30°/s

Max. rozsah otáčania: 720°
lícnej dosky: 500 mm
Polohovacia presnosť: R 400 mm ± 0,1 mm