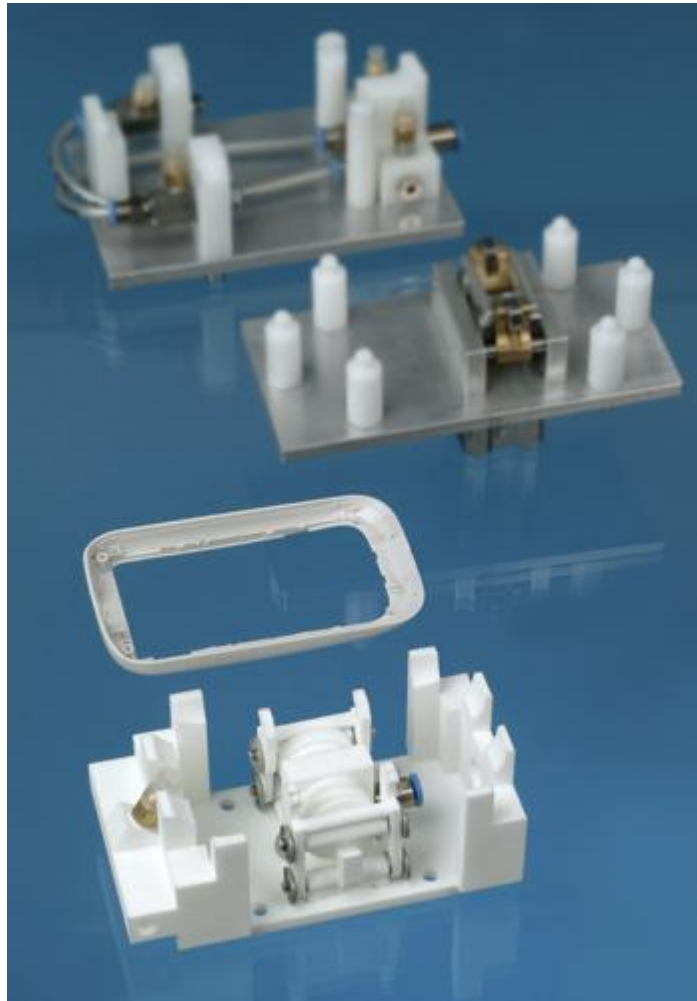


ASS plastično oblikovanje robotskih rok



ASS „plastično oblikovanje“ odpira širše možnosti izdelave robotskih rok v eni sami delovni operaciji, ob znatno zmanjšani teži in kompleksno integriranih vpenjalnih funkcijah na majhnem prostoru.

Proizvajate majhne ali filigranske brizgane dele in ste morali do sedaj vložiti veliko napora za iskanje rešitve prijemala z varčno izrabo prostora? Je avtomatizacija pogosto spodletela zaradi stroškov posebne izvedbe, ker so bile letne količine premajhne? Sedaj lahko odvezimate majhne dele poljubnih oblik ob neznatnih gnezdnih razmakih. V robotski roki cevke niso več potrebne, ker je sistem instalacije integriran. Kombinira se lahko mehansko ali vakuumsko tehnično odvezemanje, na željo pa se lahko opremi tudi s primerno senzoriko. „ASS to opredeljuje kot fleksibilno, inteligentno in inovativno prijemalno tehniko, tako za male, kot tudi za velike konturne artiklje.

Več kot je integriranih funkcij znotraj robotske roke, toliko večji so stroški konstruiranja ustrezne rešitve. Uporaba standardnih konstrukcijskih delov pomeni odvisnost od vaših vsakokratnih izmer, kar ima za posledico, posebej pri odvzemu in handlingu majhnih delov, dražjo izdelavo. Pomoč nudi novo ASS plastično oblikovanje. ASS plastično oblikovanje odpira možnosti kombinacije več funkcij na manjšem prostoru in to pri precejšnjem zmanjšanju teže robotske roke. Kompleksne robotske roke, ki so bile do sedaj sestavljene iz posameznih dragih posebnih delov, se lahko sedaj izdelajo v najkrajšem času (planirano 5-6 delovnih dni) in v eni delovni operaciji. V kolikor je potrebno obstoječo plastično oblikovano robotsko roko zamenjati, se to lahko stori tako rekoč čez noč.

V kolikor se za izdelavo kalupa potrebuje 3D konturo, se pošljejo konstrukcijski podatki proizvodnega dela, na podlagi česar se v robotsko roko inegrira ustrezen kalup ali se ga pritrdi kot 3D konturni del. S plastičnim oblikovalnim postopkom robotske roke se omogoči odvzem tankostenskih in nestabilnih delov. Slika prikazuje različne izvedbe robotske roke za odvzem ohišja mobilnega telefona. Izvedba, ki je na sliki prikazana zadaj, prikazuje robotsko roko, ki je sestavljena iz do sedaj običajnih komponent. Tu pridejo poleg individualno rezkanih osnovnih plošč izdelani konturni deli in posebej razporejeni mini vakuumski seski. Pri tej izvedbi obstaja možnost, da proizvedeni kos pade ali ni procesijsko prisen. V sredini je prikazana še ena običajna varianta. V tem primeru omogoča posebna mehanika iz cilindra za hod in vzvodne konstrukcije močnejši prijem dela. Za primerjavo je v ospredju viden plastično oblikovan del. V glavnem je narejen iz enega kosa in vsebuje osnovno ploščo, meh, kot pogon in prijemalno čeljust iz enakega materiala. Vrtilišča vsebujejo gredi, ki zagotavljajo dolgo življensko dobo. Izdelek se posname z natančno 3D konturo, pri čemer znotraj ležeče konture zaščitijo okvir. Z uporabo poliamida se lahko teža robotske roke v primerjavi z običajnimi načini znatno zmanjša. Poleg poenostavitve konvencionalnih načinov sestavljanja, je z novim postopkom sedaj omogočena tudi izdelava robotskih rok, ki jih do sedaj ni bilo mogoče realizirati zaradi mer standardnih komponent ali zaradi geometrične kompleksnosti.

Načelni standardizaciji komponent se ne gre odpovedati tudi pri plastičnem oblikovanju, le da bodo v tem primeru standarni deli zavedeni v programu in ne v materialni obliki. Ko so 3D podatki enkrat na voljo, se lahko komponente izdelajo hitro in ugodno brez ponovnega konstruiranja.

ASS plastično oblikovanje nudi rešitve za do sedaj neslutene izvedbe robotskih rok in montažnih vozičkov v avtomatizirani proizvodnji. Odlikuje se predvsem v situaciji odvzema, kjer je potrebno na majhnem prostoru namestiti veliko funkcij. V tem primeru obstajajo neomejene možnosti geometričnega oblikovanja, pri čemer konstruktor ni vezan na uporabo razpoložljivih standardnih elementov. Integracija konturnih delov omogoča prijemanje tenkostenskih in nestabilnih delov. Dokončno skonstruirana roka se lahko izdelava v le eni delovni fazi. Vse to izvedemo v roku ca. 5-6 delovnih dni.

Posvetujte se z nami in uporabite nove možnosti plastičnega oblikovanja prijemal.

Prstni nastavek



Opis:

Prstni nastavek omogoča pregib.

Proizvedeni del prime natančno in visoko občutljivo.

Prstni nastavek se lahko integrira v ASS komplet robotske roke.

Adapterska enota za prijemalo



Opis:

Adapterska enota za prijemalo je lahko opremljena s konturnimi kosi. Lahko se jo vključi v ASS komplet robotske roke.

Prijemalne klešče



Opis: Prijemalne klešče, ki so opremljene s kovinskimi prijemalnimi čeljustmi.

Kombinirana prijemalna enota



Opis:

Kombinirana prijemalna enota lahko hkrati prime obroč in dolivek.

Pridržujemo si pravico do tehničnih sprememb. Možna so merska odstopanja, sistemska kompatibilnost pa je dana v vsakem trenutku.
