

POSIZIONATORI ROTANTI

POSIZIONATORI ROTANTI TRIDIMENSIONALI PER ROBOTICA

LA PROPOSTA:

Tre tavole portapezzo TRIDIMENSIONALI per robotica di diverse dimensioni ma aventi le stesse caratteristiche, in grado di coprire economicamente svariate esigenze produttive nel settore della saldatura robotizzata. Le tre isole di lavoro si basano sull'innovativo posizionatore tridimensionale illustrato in queste pagine, dal robot antropomorfo che lo gestisce e da una moderna saldatrice, per consentire la saldatura ed il cladding completo, interno ed esterno di qualsiasi pezzo tramite posizionamento unico e conseguente notevole risparmio sui costi, nonché maggiore precisione di esecuzione.

Va ricordata la possibilità di operare in tecnica TANDEM, con la quale è possibile ridurre i costi della manodopera di circa il 50%.

CARATTERISTICHE DEL POSIZIONATORE:

telaio in acciaio elettrosaldato e normalizzato, per mantenere nel tempo le caratteristiche dimensionali. Gli accessori in acciaio nitruato ed i componenti sono di primissima qualità per ridurre al minimo la manutenzione.

Un robusto e sofisticato giunto di distribuzione consente di portare al pezzo energia, acqua, aria e gas senza cavi e tubi mobili.

Gestione attraverso il quadro comandi del Robot, nel quale il posizionatore tridimensionale è completamente integrato.

CAMPO D'IMPIEGO:

Il maggiore beneficio di questa configurazione si ha nel cladding di valvole a sfera per l'industria dell'Oil&Gas con Inconel 625.

La sfera si posiziona sulla macchina bloccando i mozzi tra le due punte: in questo modo è possibile accedere ad ogni posizione con un robot antropomorfo anche di ridotta dimensione, quindi ad un costo inferiore e con il vantaggio del posizionamento del materiale di apporto più vicino alla torcia di saldatura, con conseguente riduzione dei fermi macchina.

Per rendere più universale il campo di applicazione dell'abbinamento robot antropomorfo/posizionatore rotante tridimensionale è previsto l'assemblaggio rapido di un mandrino al centro della forcella. In questo caso il sistema assume le caratteristiche di una attrezzatura tradizionale ma con il vantaggio di un sistema per robotica a tutti gli effetti.

**Posizionatori rotanti
Tridimensionali
Per robotica.**

CARATTERISTICHE TECNICHE

CARATTERISTICHE TRD 12

| | | |
|-------------------------------------|--------|------------------------|
| Apertura max tra le punte | mm | 460 |
| Dimensione sfere da riportare | Inches | 2" – 12" |
| Peso massimo del pezzo | Kg | 300 |
| Precisione posizione e ripetitività | mm | 0,1 |
| Dimensioni posizionatore | lxhxp | mm 1.700 x 1.800 x 800 |
| Peso del posizionatore | Kg. | 1.800 |

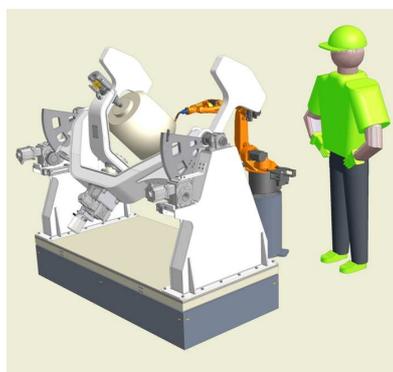
CARATTERISTICHE TRD 26

| | | |
|-------------------------------------|--------|----------------------|
| Apertura max tra le punte | mm | 1.000 |
| Dimensione sfere da riportare | Inches | 12" – 26" |
| Peso massimo del pezzo | Kg | 1.900 |
| Precisione posizione e ripetitività | mm | 0,2 |
| Dimensioni posizionatore | lxhxp | mm 3.500x3.500x1.700 |
| Peso del posizionatore | Kg. | 5.000 |

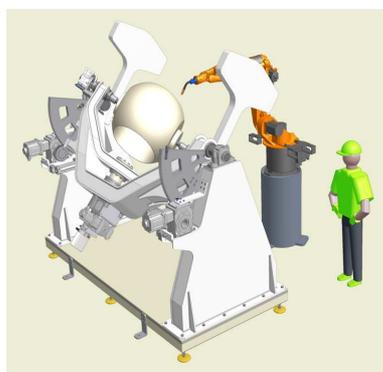
CARATTERISTICHE TRD 60

| | | |
|-------------------------------------|--------|----------------------|
| Apertura max tra le punte | mm | 2.300 |
| Dimensione sfere da riportare | Inches | 24" – 60" |
| Peso massimo del pezzo | Kg | 20.000 |
| Precisione posizione e ripetitività | mm | 0,3 |
| Dimensioni posizionatore | lxhxp | mm 6.500x4.000x4.200 |
| Peso del posizionatore | | Kg. 8.000 |

TRD 12



TRD 26



TRD 60

