

Magazin unic pentru dispozitive de capăt de braț

OnRobot furnizează toate tipurile de soluții senzoriale
și de prindere pentru automatizare industrială

Noi vă ajutăm să economisiți, Profitul dumneavoastră crește

OnRobot furnizează tehnologii senzoriale și de prindere de ultimă generație pentru companii interesate de automatizare industrială. Puteți găsi toate tipurile de sisteme senzoriale pentru aplicații asociate, precum asamblare, finisarea suprafețelor, ridicare și amplasare, supraveghere sau testare mașini.

Instalarea roboților dumneavoastră nu a fost niciodată mai ușoară. Cu un timp de instalare redus cu 30%, produsele OnRobot reprezintă alegerea ideală pentru proiectele executate într-un timp scurt și în medii în care roboții sunt repositionați des.

OnRobot dezvoltă sisteme senzoriale și de prindere care nu doar funcționează eficient. Prin utilizarea soluțiilor OnRobot Plug&Produce, beneficiați de un confort optim la instalare și programare, iar repositionarea roboților nu a fost niciodată mai rapidă.

Sisteme senzoriale și de prindere concepute pentru un confort optim la instalare și programare



Asamblare



Testarea și inspecția
calității



Ridicare și
poziționare



Supraveghere
mașini



Finisare suprafețe:
Debavurare, șlefuire, lustruire



Ambalare și
amplasare pe paleți

Rosborg, Denmark

Studiu de caz

La Rosborg Greenhouse, dispozitivele de capăt de braț au îmbunătățit productivitatea și au redus munca monotonă. Confruntându-se cu cererea în creștere și fluctuațiile sezoniere, Rosborg Greenhouse a decis să folosească RG6 pentru automatizarea proceselor referitoare la creșterea și ambalarea ierburilor aromatice. Cu o forță ușor de reglat, graifărele pot culege și ambala ierburile aromatice cu grijă, fără a le strânge sau deteriora. Flexibilitatea graifărului face posibil ca Rosborg să adauge produse cu dimensiune, formă și greutate diferită pe aceeași linie de ambalare.

"Am căutat un graifăr care să culeagă plante și flori cu delicatețe, fără să le strivească. Am ales un graifăr R6G deoarece are prinderea amplă și delicată, fiind în același timp precis și flexibil," explică Henning Jørgensen.

- ✓ Foarte intuitiv, personalul se poate adapta ușor
- ✓ Reduce volumul de muncă monotonă
- ✓ Prindere amplă și flexibilă
- ✓ Abilități precise și flexibile
- ✓ Rentabilitate sporită
- ✓ Producție dublată în sezoanele de vârf fără pierderea profitului

Citiți tot studiul de caz la onrobot.com



SCHIMBĂTOR RAPID

- ✓ Schimbare rapidă și ușoară a sculei
- ✓ Complet colaborativ fără margini ascuțite
- ✓ Mecanism de blocare redundant
- ✓ Repetabilitate mare
- ✓ Cel mai ușor și mai mic din clasa sa

Patentat, fiabil și cu mecanism de blocare ușor de folosit, structură extra pentru blocarea în siguranță și resorturi de blocare, Quick Changer este un produs unic, ideal pentru toate aplicațiile cu roboți colaborativi.

Cu Quick Changer veți avea schimbătorul cel mai ușor și mai rapid de scule pentru to ceea ce aveți nevoie din cutie.



DETALII TEHNICE

PARAMETRU

Repetabilitate	+/- 0,02 mm
Tip ISO	9409-1
Compatibil	50-4-M6
Sarcină utilă	10 kg

Prezentare generală a produsului



GRAIFĂR RG2



**RG6
GRAIFĂR**



GRAIFĂR DUAL



**RG2-FT
GRAIFĂR**



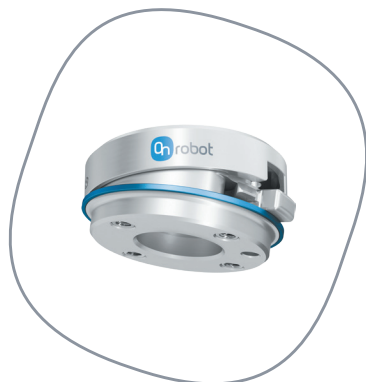
**SENZOR HEX-E,
HEX-H F/T**



**GECKO
GRAIFĂR**



**VG10
GRAIFĂR CU VID**



**SCHIMBĂTOR
RAPID**

GRAIFĂR RG2 ȘI RG6

Sisteme de prindere ușor de implementat în producție pentru o rentabilitate sporită

- ✓ Fără cabluri exterioare
- ✓ Montură de prindere reglabilă
- ✓ Feedback de prindere
- ✓ Calculare automată a sarcinii utile și TCP
- ✓ Compensarea profunzimii
- ✓ Degete care pot fi personalizate
- ✓ Sistem de prindere dublă

Sistemele de prindere asociate RG2/RG6 sunt soluții ușor de implementat în producție. Instalarea rapidă și programarea simplă reduc cu 30% timpul de pregătire pentru utilizare.



APLICAȚII



Supravegherea
mașinilor



Ambalare și
amplasare pe
paleți



Asamblare



Ridicare și
poziționare

DETALII TEHNICE

PARAMETRU	RG2	RG6
Sarcină utilă	2 kg	6 kg
Forță de prindere (rezoluție 1 N)	3-40 N	25-120 N
Cursă totală (rezoluție 1 mm)	110 mm	160 mm
Durată cursă (0-110/40-20)	950 ms / 200 ms	950 ms / 200 ms
Greutate produs	650 g	1000 g
Feedback	Forță (3-40 N) și detectare lățime (0-110 mm)	Forță (25-120 N) și detectare lățime (0-160 mm)

Graifăr cu vid VG10

Manipulează o varietate mare de obiecte de mai multe mărimi fără alimentare cu aer

- ✓ Fără cabluri exterioare sau alimentare cu aer
- ✓ Prindere duală cu canale de vid individuale
- ✓ Reglarea flexibilă a brațelor cu ventuze
- ✓ Ventuze configurabile
- ✓ Senzori vid cu feedback

VG10 este proiectat special pentru aplicații cu roboți colaborativi. O soluție adevărată Plug & Produce, VG10 este gata de funcționare imediat ce este scos din cutie și intră în producție în mai puțin de 30 minute.



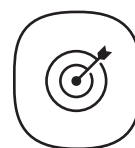
APLICAȚII



Ambalare și
amplasare pe
paleți



Ridicare și
poziționare



Supravegherea
mașinilor

DETALII TEHNICE

PARAMETRU

Brațul poate manipula piese cu dimensiuni de	10x10mm până la 500x500mm
Prindere duală cu canale de vid individuale	
Sarcină utilă	până la 10 kg
Vid reglabil	0-80%
Suportă	24V I/O și MODBUS RTU RS485
Pompă de vid	Integrată, BLDC electric
Ventuze	1-16 buc.
Brațe	4
Timp prindere	0,35 sec
Timp eliberare	0,20 sec
IP	54
Greutate	1,7kg

Compatibil cu **Universal Robots**

SISTEM DE PRINDERE GECKO

Se fixează ca o șopârlă
și crește nivelul de
automatizare

- ✓ Prinde cu aderența șopârlei Gecko
- ✓ Ridică obiecte plate fără sistem pneumatic
- ✓ Poate ridica obiecte lucioase sau poroase
- ✓ Prindere instantanee
- ✓ Senzor de încărcare integrat pentru o prindere precisă
- ✓ Senzor de proximitate - prezența unei componente în falca sistemului de prindere



Tehnologia gecko OnRobot inspirată din natură face posibilă atașarea și ridicarea oricăror suprafețe plane sau nivelate. Tehnologie cu prindere simplă și rapidă pentru aplicații de ridicare și poziționare.

APLICAȚII



Ambalare și
amplasare pe
paleți



Ridicare și
poziționare



Tehnologie
inspirată din natură

DETALII TEHNICE

SARCINĂ UTILĂ MAXIMĂ ÎN KG

Mediu de tip alimentar

OȚEL LUSTRUIT / ACRILIC / STICLĂ / TABLĂ

4,1 / 4,1 / 3,3 / 3,1

Alte medii - cu sistem de curățare

1,6 / 1,6 / 1,3 / 1,3

SPECIFICAȚIE SAU CARACTERISTICĂ

VALOARE / COMENTARII

SISTEM DE PRINDERE

Fixează piesa în cazul unei pene de curent?

Da

Interval senzor de proximitate

0-260 mm

Preîncărcare necesară pentru aderență maximă

125 N

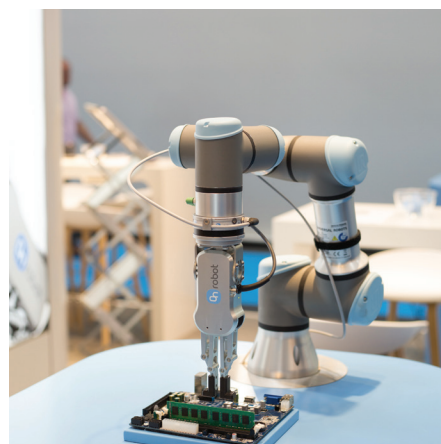
VENTUZĂ

Interval de înlocuire

100.000 de cicluri

Implementarea roboților inteligenți - și creșterea nivelului de automatizare

Produsele OnRobot deschid noi posibilități de automatizare și permit automatizarea unor acțiuni care, mai înainte, nu era posibilă. Cu produsele și pachetele software cuprinzătoare OnRobot, obțineți „accesul la” numeroase aplicații industriale preprogramate. Prin adăugarea inteligenței la brațele robotice, acestea devin mai apropiate de abilitățile senzoriale umane, deschizând astfel noi posibilități de automatizare.



SENZOR HEX-E, HEX-H F/T

Automatizarea simplificată
prin simțirea atingerii

TEHNOLOGIE OPTOFORCE

- ✓ Pachet software cuprinzător
- ✓ Nu sunt necesare abilități de programare
- ✓ Funcții ca fixare la centru, introducere, ghidarea brațului sau înregistrarea traseului
- ✓ Detectare precisă a prezenței
- ✓ Menține o forță constantă în timpul deplasării
- ✓ Adaugă simțul atingerii robotului dumneavoastră

Aplicațiile OnRobot presetate pentru detectarea forței și interfața cu utilizatorul intuitivă asigură integrarea mai rapidă și funcționarea mai ușoară cu sesizarea atingerii.



APLICAȚII



Asamblare



Finisare suprafețe:
Debavurare, șlefuire, lustruire



Testarea și inspecția
calității

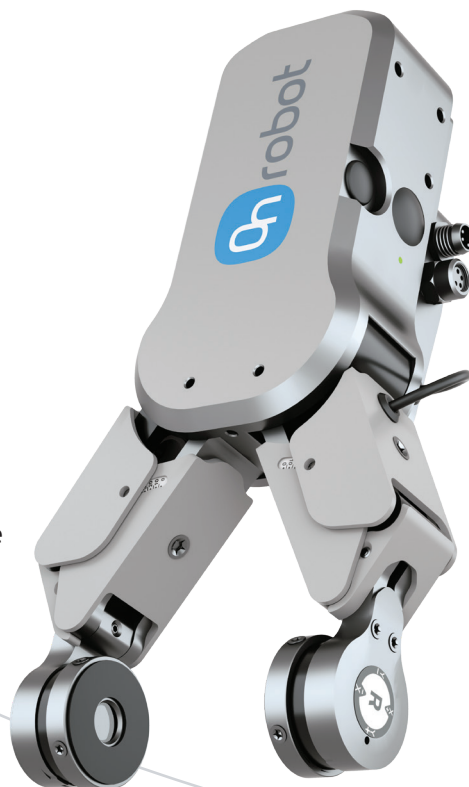
DETALII TEHNICE

PARAMETRU	HEX-E - PRECIZIE MAXIMĂ	HEX-H - DEFORMARE REDUSĂ
Dimensiune	Ø 70x37,5 mm	Ø 70x37,5 mm
Fx, y, z nominală (toate direcțiile)	200 N	200 N
Cuplu specificat	Tz: 6,5 Nm Txy: 10 Nm	Tz: 13 Nm Txy: 20 Nm
Rezoluție (fără zgomot)	Fxy: 0,2 N Fz: 0,8 N	Fxy: 0,5 N Fz: 1 N
Deformare nominală	Fxy: ±1,7 mm Fz: ±0,3 mm	Fxy: ±0,6 mm Fz: ±0,25 mm

SISTEM DE PRINDERE RG2-FT

Vede și atinge obiecte
cu prindere inteligentă

- ✓ Sistem de prindere cu senzor forță/cuplu în vârful degetelor
- ✓ Detectează piesa de lucru cu ajutorul senzorului de proximitate
- ✓ Detectează riscul alunecării înainte ca aceasta să survină
- ✓ Compensare precisă și simplă a profunzimii
- ✓ Software integrat pentru introducere cu control al forței
- ✓ Senzor forță/cuplu pentru a permite efectuarea de sarcini precise de asamblare și supraveghere a mașinilor și funcționarea în asocieri



Puteți automatiza sarcini de asamblare de mare precizie cu OnRobot RG2-FT. Senzorii forță/cuplu cu 6 axe încorporați în degete oferă o prindere extrem de precisă pentru o mai bună calitate de producție

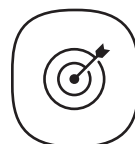
APLICAȚII



Asamblare



Ridicare și
poziționare



Supraveghere
mașini

DETALII TEHNICE

PROPRIETĂȚI GENERALE	MINIM		TIPIC	MAXIM
Cursă totală	0 mm		-	98 mm
Rezoluția poziției degetelor	-		0,1 mm	-
Forță de prindere (reglabilă)	3 N		-	40 N
SENZOR FORȚĂ	Fxy	Fz	Txy	Tz
Capacitate nominală (N.C)	20 N	40 N	0,7 Nm	0,5 Nm
Rezoluție fără zgomot	0,1 N	0,4 N	0,008 Nm	0,005 Nm
SENZOR DE PROXIMITATE	MINIM		TIPIC	MAXIM
Rezoluție	-		2 mm	-

Contactați distribuitorul local

Dispozitivele de capăt de braț OnRobot sunt comercializate într-o rețea de distribuitori autorizați.
Contactați distribuitorul local pe onrobot.com/distributors

Distribuitor local

sales@onrobot.com
www.onrobot.com



OnRobot A/S
Teglvaerksvej 47H
5220 Odense SØ
Danemarca
+45 53 53 57 37