

El robot paletizador IR1603.



Contact NEE the stacker and overall materials handling specialist for complete plant layout.

ENGINEERING

Descripción

- Especialmente indicado para mid-line y trans-line case makers.
- Funcionamiento totalmente en automático sin la intervención por el operador.
- El robot permite de producir patrón de paletización de case makers, que de otra manera no se pueden realizar por los paletizadores tradicionales.
- Muy eficaz para la paletización de cajas producidas por maquinas modelo mid-line o del trans-line.
- Dispositivo para poner la hoja de base y la intermedia independiente del robot para conseguir las prestaciones que los modernos case-makers necesitan.

Caractestísticas

- Robot antropomorfo Fanuc de 5 ejes.
- Dispositivo para la sobreposición de los paquetes.
- Pinza servocomandada por motor y controller de Fanuc.
- Software en el PC de fácil utilización y capaz de memorizar miles de pedidos que se pueden sencillamente volver a llamar.
- Dispositivo anticolidión.

Las descripciones técnicas así como las fotos pueden ser modificadas en cualquier momento sin previo aviso.

NE ENGINEERING

Via Leccio, 21/a, 25/a
55016 Porcari
(LUCCA) ITALY
Tel. +39 0583 210501
<http://www.ne-engineering.com>

Este documento es de propiedad de la N.E. Engineering SRL situada en Via Leccio 21/A, 25/A Porcari (Lucca) Italy, que prohíbe la reproducción o la distribución de todo o de una parte de este documento, sin autorización escrita.
© CopyRights todos los derechos están reservados.



Sistema para sobrepone los paquetes.



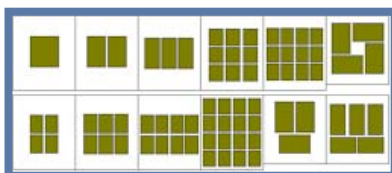
Sistema para escuadrar todos los cuatros lados de los paquetes.



Pinza del robot para manipular paquetes de grandes dimensiones y alcanzar una alta velocidad de paletización.



Sistema por ventosas para poner las hojas de protección.



Estos son un ejemplo de los mosaicos que están ya definidos en el robot; nuevos mosaicos pueden ser añadidos.



El software de gestion es muy facil a utilizarse; rapidamente se graban nuevos pedidos.

Características técnicas principales del IR1603.

Características del robot.

Capacidad del brazo	: 160Kg (incluido el peso de la pinza).
Máxima rotación	: 360°.
Máxima altura del suelo	: 2800mm (sin basamento).
Peso	: 1940Kg.
Precisión de colocación	: ±0,5mm.
Humedad relativa	: 20~75%.
Temperatura	: 0~45°C.

Características de la pinza y de la pila de cajas.

Peso	: 100Kg.
Dimensión máxima de la pila	: 1300x1500x2250mm.
Dimensión máxima del paquete	: 1300x1500x400mm.
Máxima rotación	: 290° con servomotor.
Dimensión máxima de la hoja de protección	: 1600x1600mm.

Características eléctricas.

Potencia instalada	: 13 KW.
--------------------	----------

Las descripciones técnicas así como las fotos pueden ser modificadas en cualquier momento sin previo aviso.

NE ENGINEERING

Via Leccio, 21/a, 25/a
55016 Porcari
(LUCCA) ITALY
Tel. +39 0583 210501
<http://www.ne-engineering.com>

Este documento es de propiedad de la N.E. Engineering SRL situada en Via Leccio 21/A, 25/A Porcari (Lucca) Italy, que prohíbe la reproducción o la distribución de todo o de una parte de este documento, sin autorización escrita. © CopyRights todos los derechos están reservados.

Tensión de alimentación	: 400v.
Frecuencia	: 50Hz.
Dimensiones armario eléctrico del robot	: 900x500x1500mm.
Peso del armario eléctrico	: 250Kg.

Las descripciones técnicas así como las fotos pueden ser modificadas en cualquier momento sin previo aviso.

NE ENGINEERING

Via Leccio, 21/a, 25/a
55016 Porcari
(LUCCA) ITALY

Tel. +39 0583 210501

<http://www.ne-engineering.com>

Este documento es de propiedad de la N.E. Engineering SRL situada en Via Leccio 21/A, 25/A Porcari (Lucca) Italy, que prohíbe la reproducción o la distribución de todo o de una parte de este documento, sin autorización escrita.
© CopyRights todos los derechos están reservados.