

	Model robota pozycjonera	Kontroler	Ilość osi ruchu	Maksymalny udźwig [kg]	Waga [kg]	Zakres ruchu [°]		Maksymalna prędkość [°/sec]		Moment mechaniczny [obrotowy/gnący] [Nm] / bezwładność [kgm ²] osi J1	Moment mechaniczny [Nm] / bezwładność [kgm ²] osi J2
						J1	J2	J1	J2		
Pozycjonery	1-osiowy, udźwig 300kg	R-30iA	1	300	85	740	-	160	-	353/2450/230	-
	1-osiowy, udźwig 1000kg		1	1000	280	740	-	120	-	1568/20580/460	-
	2-osiowy, udźwig 500kg		2	500	295	270	480	120	190	1764/300	686/100



FANUC Robotics oferuje następujące standardowe pozycjonery, które mogą być wykorzystywane w wielu operacjach wymagających koordynacji ruchów:

- 1-osiowy, udźwig 300kg
- 1-osiowy, udźwig 1000kg
- 2-osiowy, udźwig 500kg

POZYCJONERY FANUC SĄ IDEALNYMI URZĄDZENIAMI WSPOMAGAJĄCYMI ROBOTY FANUC DLA KAŻDEGO ZASTOSOWANIA, GDZIE KONIECZNE JEST PRZEPROWADZENIE DOKŁADNEGO POZYCJONOWANIA CZĘŚCI.

» CECHY I KORZYŚCI

Pozycjonery mogą być używane w:

- Spawaniu łukowym
- Uszczelnianiu, klejeniu
- Zgrzewaniu punktowym
- Lakierowaniu
- Nakładaniu powłok
- Polerowaniu, gratowaniu

SZYBKA INSTALACJA

- Niezbędne oprogramowanie oraz osprzęt został przygotowany przez FANUC. 100% rozwiązanie od jednego dostawcy, firmy FANUC pozwala na szybką i łatwą konfigurację „plug and play” („podłącz i używaj”).

DUŻY UDŹWIG

- Przy udźwigu od 300 kg do 1000 kg, pozycjonery FANUC mogą przenosić szybko i precyzyjnie bardzo duże elementy

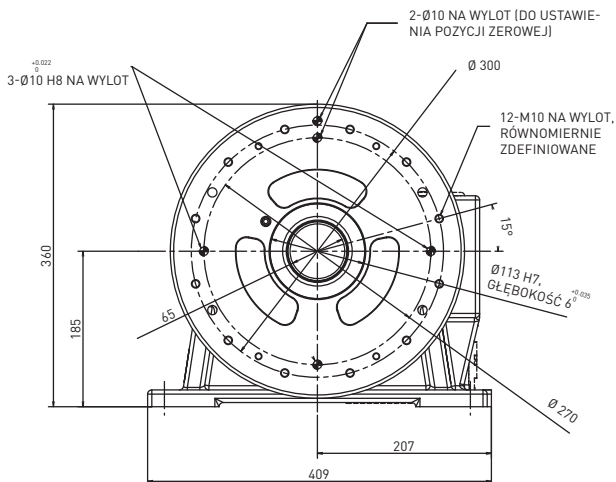
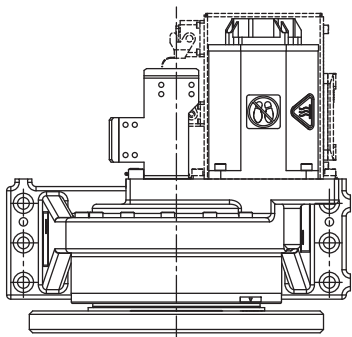
IDEALNA KOORDYNACJA Z ROBOTAMI FANUC

- Pozycjonery mogą być dostarczone wraz ze wszystkimi robotami FANUC.
- Ich duża prędkość oraz przyspieszenia gwarantują wysoką koordynację ruchów między pozycjonerem a robotem, co jest bardzo istotne dla uzyskania wysokiej jakości produktu oraz przepustowości.

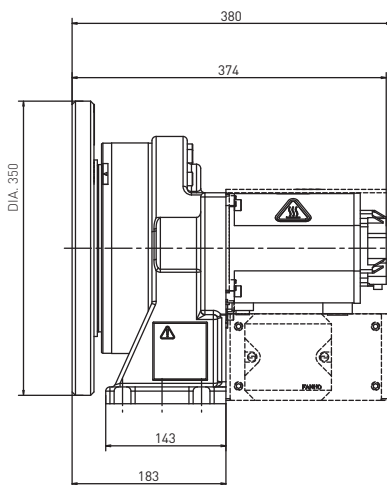


Widok z góry

Pozycjoner 1-osiowy (300kg)



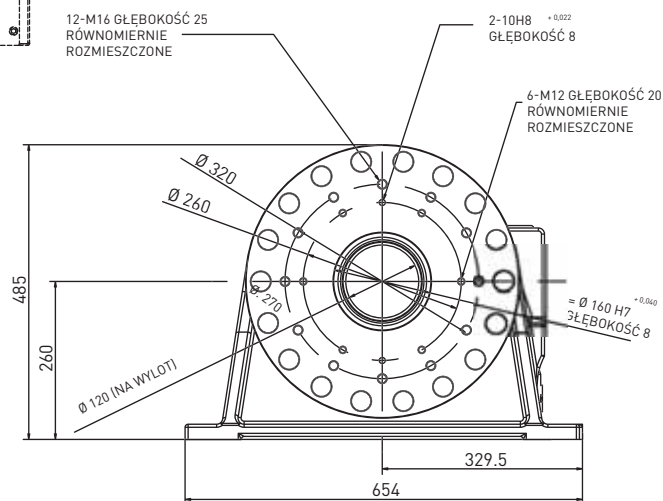
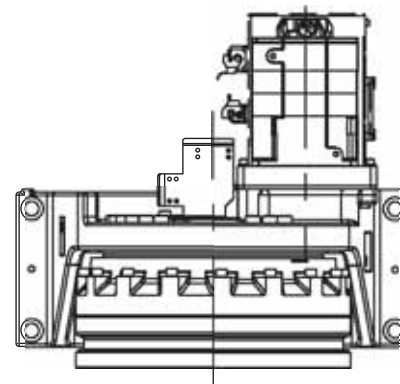
Widok z boku



Widok z przodu

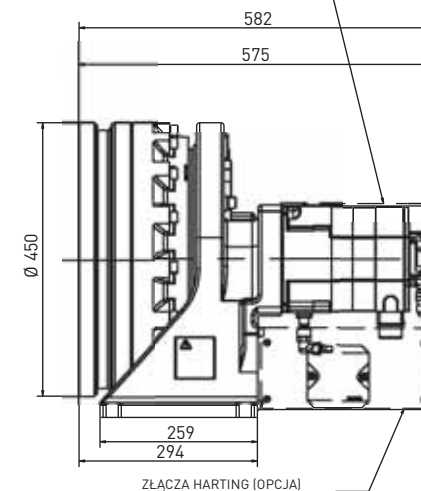
Widok z góry

Pozycjoner 1-osiowy (1000 kg)



Widok z boku

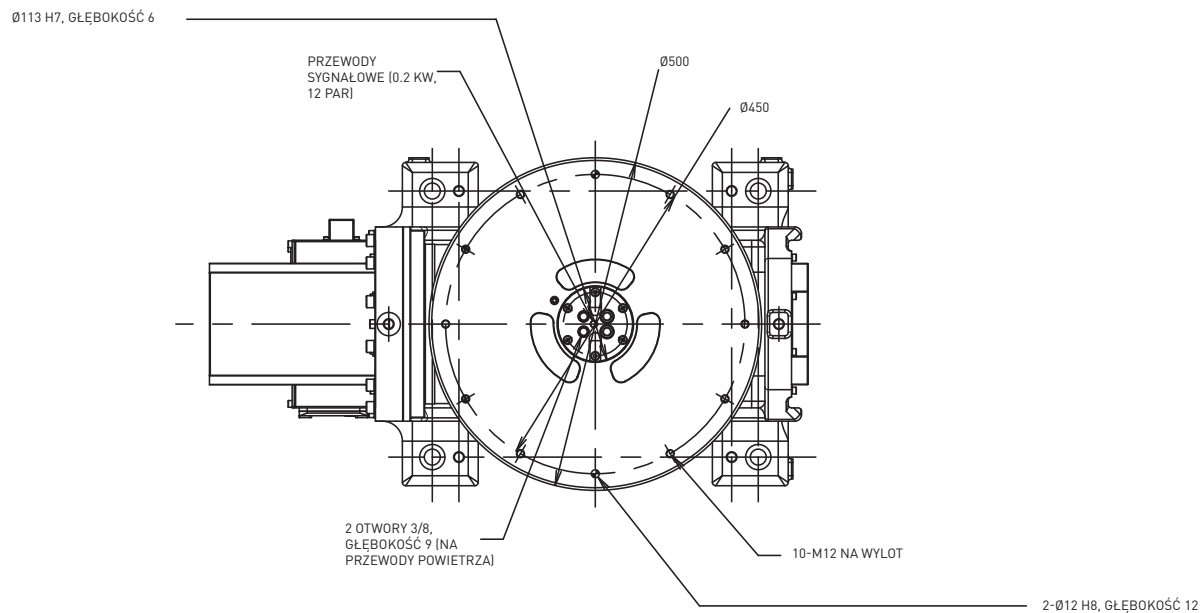
OSŁONA SERWONAPĘDÓW (OPCJA)



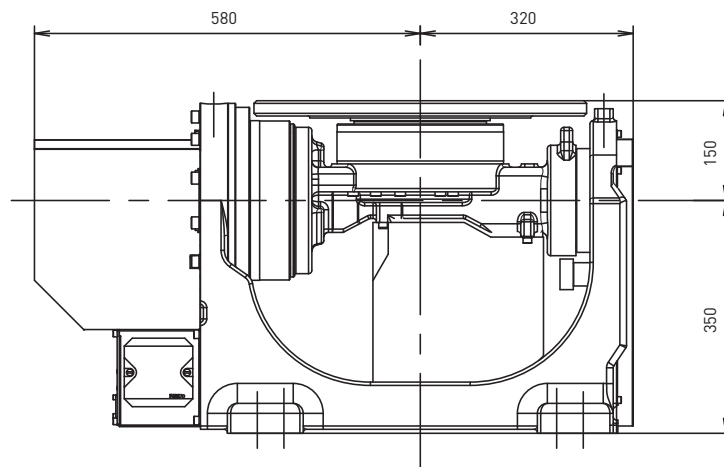
Widok z przodu

Pozycjoner 2-osiowy

Widok z góry



Widok z boku



Widok z przodu

