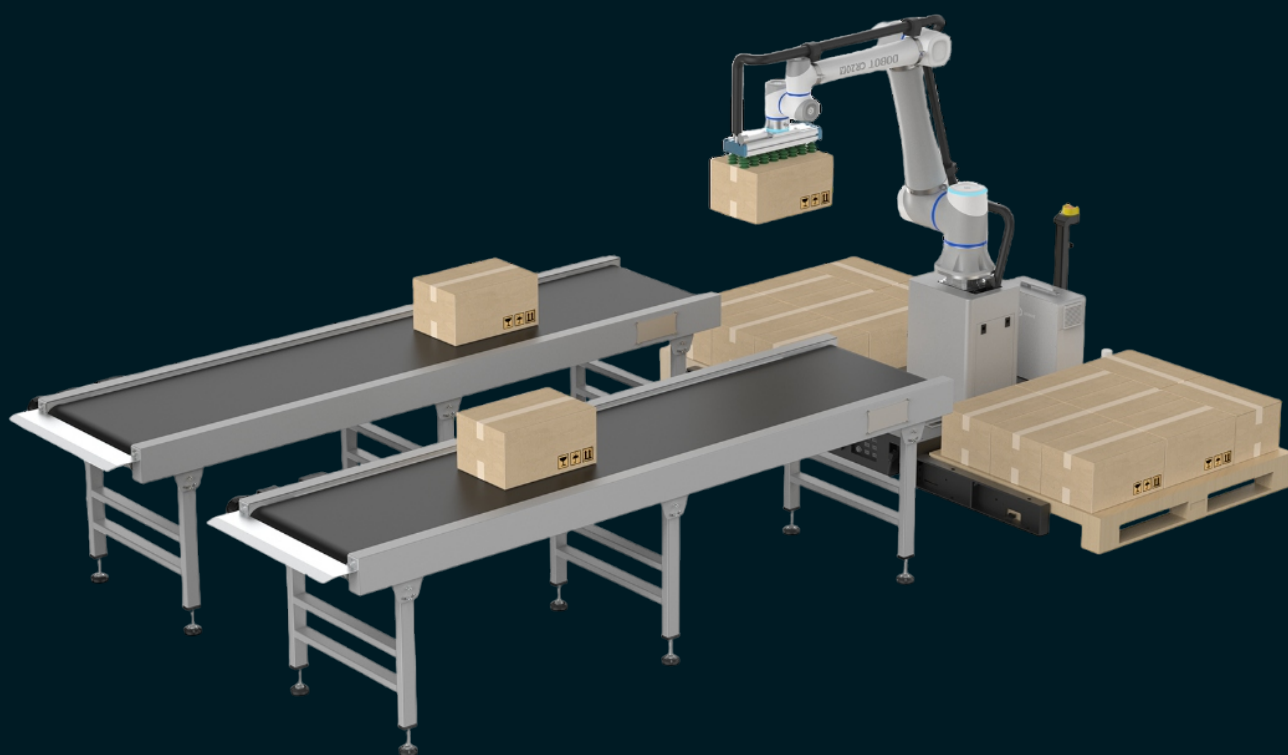




фотомеханика

Коллаборативный робот-манипулятор

Линейка Dobot CR20A

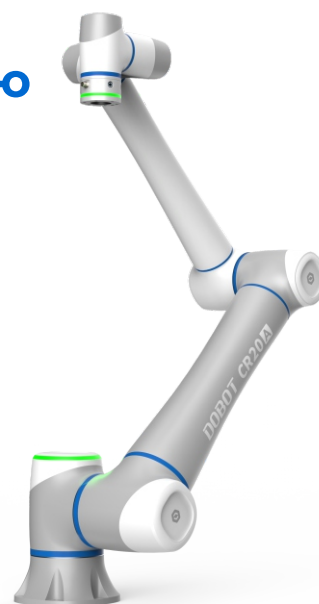


Роботизированный манипулятор с повышенной производительностью для широкого спектра задач

Там, где эффективность и гибкость становятся ключевыми конкурентными преимуществами, коллаборативные роботы — или коботы — меняют представление о взаимодействии человека и машины.

Эти интеллектуальные помощники не заменяют персонал, а работают вместе с людьми, беря на себя рутинные и трудоемкие задачи. Благодаря безопасности, адаптивности и простоте интеграции, коботы становятся важным элементом производств будущего — уже сегодня.

Инвестиции в коботов — это шаг к более умному, безопасному и устойчивому производству!



Линейка Dobot CR20A



Работа с тяжелыми объектами – **до 20 кг**;



Широкий радиус действия – **1 700 мм**



Инновационный защитный механизм электромагнитного тормоза, сокращающий расстояние падения концевой инструмент в случае сбоя питания;



Усовершенствованный алгоритм управления движением CR20A обеспечивает стабильную работу и снижает остаточную вибрацию **на 50 %** во время аварийных остановок на высокой скорости.



Короткое время отклика и расстояние обнаружения препятствия **15 см**;



Точность **0,2 – 0,4 мм** при выполнении сложных операций;



Двухканальная конструкция концевой зажима, обеспечивающая прямое подключение к нескольким концевым инструментам



Высокая степень коллаборативности – система датчиков обнаружения **SafeSkin** позволяет предотвратить столкновение, а значит обеспечить комфорт совместной работы человека и манипулятора

Преимущества:

- Гибкое развертывание, быстрая реализация – систему можно настроить всего **за 20 минут**, а сам робот подготовить к использованию **через 1 час**;
- Аппаратное управление с интеллектуальным **user-friendly интерфейсом** с возможностью ручного обучения и донастройки;
- Сокращение времени цикла **до 25%** (* по сравнению с аналогичными устройствами);
- Функция **имитации окружающей среды** для удобства калибровки;
- 3 способа программирования** (графическое, по сценарию или воспроизведение траектории) для управления манипулятором **с ПК, планшета, смартфона или обучающего пульта**.



Сценарии применения:

Складские процессы:



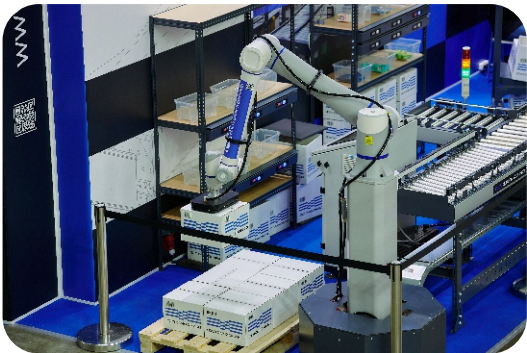
Паллетирование



Погрузка
разгрузка



Извлечение и
комплектование



Производственные процессы:



Сборка



Оклейка



Нанесение
полировки



Сварка



Контроль
качества



Завинчивание

Технические характеристики:

Основные		Дополнительная информация	
Класс защиты	Ip7	Интерфейс подключения	Rs485
Тип манипулятора	Коллаборативный	Электропитание	DC48V
Количество осей	6 осей	Рабочая температура среды	0° - 50° C
Рабочий радиус	1700 мм	Уровень шума	≤ 70 дБ
Полезная нагрузка	20 кг	Питание	24 В,сертифицировано 2 А, максимум 3
Макс. линейная скорость	2 м/с	Габаритные и вес	
Углы по осям	J1±360°, J2±360°, J3±160°, J4±360°, J5 ±360°, J6 ±360°	Габариты товара	382x191x1525 мм
Повторяемость	±0.03 мм	Габариты упаковки	450x350x1600 мм
Безопасность	SafeSkin	Вес нетто	73 кг
Материалы	Углеродистая сталь, алюминиевый сплав, ABS-пластик	Вес брутто	100 кг

Роботы от Фотомеханики - это:



Подбор роботизированной технологии и разработка ПО согласно бизнес процессам Клиента, включая интеграцию с другими системами на складе (конвейеры, сортеры и прочее оборудование)



Настройка операционных отчетов, веб-интерфейсов, доступа с мобильных устройств;



Оперативное внедрение технологий без необходимости остановки бизнес процессов Клиента



Сопровождение на всех этапах внедрения и поддержка 24/7/365.



Полная интеграции с любой WMS системой





8 800 500 4473
info@sorters.ru
www.sorters.ru



ООО «Фотомеханика»
ИНН 7838457670, КПП 781001001
196006, г. Санкт-Петербург,
ул. Цветочная, д. 16
стр.1 пом. 31Р