



# Gantry Robot

## Bewegungen mit 3-4 Achsen



Alutec Robotics ist auch auf hochspezialisierte Einsatzfälle vorbereitet. Beispielsweise lassen sich bedarfsgerecht autonome Systeme mit selbsttätiger Be- und Entladung zusammenstellen oder zielgenaue Einpassungen in eine bestehende Fertigungslinie planen.

Die Portalstruktur GANTRY wurde entwickelt, um auf Kundenwünsche bezüglich drei-bzw. vierachsiger Systeme exakt reagieren zu können. Die Maschinen werden komplett mit Schaltschrank, Schutzvorrichtungen und EU - Genehmigungen geliefert. Der Arbeitsbereich ist zwischen 500x500mm und 2000x2000mm frei wählbar, wobei auch auf bestehende/s Module/Equipment des Kunden zurückgegriffen werden kann. Die Anpassung an die vorhandene Fertigungslinie samt Be-/Entladestationen bereitet kein Problem. Bei ausgezeichneter Präzision und Wiederholgenauigkeit lassen sich Geschwindigkeiten von bis zu 1000mm/s erzielen, die Z-Achse lässt sich für Lasten von bis zu 15Kg einrichten. Auf diese Weise ist eine hervorragende Einbindung in die

Produktionslinie gewährleistet. PORTALROBOTER GANTRY

- Die Programmierung erfolgt am PC, die Steuerung über das mitgelieferte ALPHA CP Bedienpult. Bis zu 100.000 Punkte können in 255 Arbeitsprogrammen abgelegt werden. Externe Systeme (z.B. Be- und Entladestationen) sind jederzeit ansteuerbar.
- Über die nutzerfreundliche Grafikschnittstelle lassen sich DXF-, Excel- oder Gerber-Dateien importieren; die neue Funktion UNTERPROGRAMME erlaubt zusätzlich die schnelle Konfiguration selbst hochkomplexer Abläufe.
- Ob für einfache oder komplexe Aufgaben: Dosieren, Schrauben, Löten und Bestücken wird mit diesem Konzept exakt anwendungsgerecht vorgeplant.

- In enger Zusammenarbeit mit den Kunden werden Mechanik, Elektronik und Software unter Berücksichtigung höchster Qualitätsanforderungen zusammengestellt. Somit kann die exakt richtige Lösung für den Einsatzfall garantiert werden.
- Die ALPHA - Steuerung der neuesten Generation gestattet zusammen mit der hausintern entwickelten Software Bezugsfestlegungen und enthält eine Reihe neuer Funktionen. Neben autonomem Betrieb ist die Einbindung in übergeordnete Systeme durch die eingeschlossene Platine mit CANopen, RS232 und 16 Ein- und Ausgängen möglich.

Anwendungen  
Tabelle auf Seite 18/19



<b>X/Y/Z {R} Arbeitsbereich (mm)</b>	auf Anfrage von 500 bis 2000 mm erhältlich
<b>Maximale Last / mit Achse {R}</b>	Arbeitsfläche 20-50 Kg. Transportierbare Last 5 Kg. (3 Kg) R
<b>Maximale Geschwindigkeit X,Y,Z</b>	400 (mm/Sek) MAX *
<b>Wiederholgenauigkeit</b>	von ±0.015 mm/Achse bis 0,2mm/Achse *
<b>Auflösung</b>	0.004 mm/Achse
<b>Systemspeicher</b>	100.000 Punkte / 255 Programme
<b>Motoren</b>	stepper motors / Brushless motors *
<b>Interpolation</b>	point to point & continuous path
<b>Programmierverfahren</b>	Fernsteuerungsmodus über PC-Software
<b>Ein-/Ausgänge</b>	16 input / 16 output
<b>Externe Schnittstellen</b>	USB / RS232 /Optionaler Analogausgang
<b>Stromversorgung</b>	100-240 VAC, 50/60 Hz 500 Watts
<b>Abmessungen (LxTxH) mm</b>	800x800 -3000x3000 *
<b>Gewicht</b>	500 -1000 Kg *

\* Da es sich um eine kundenspezifische Lösung handelt, variiert dieser Wert je nach Konfiguration des gewünschten Roboters.

