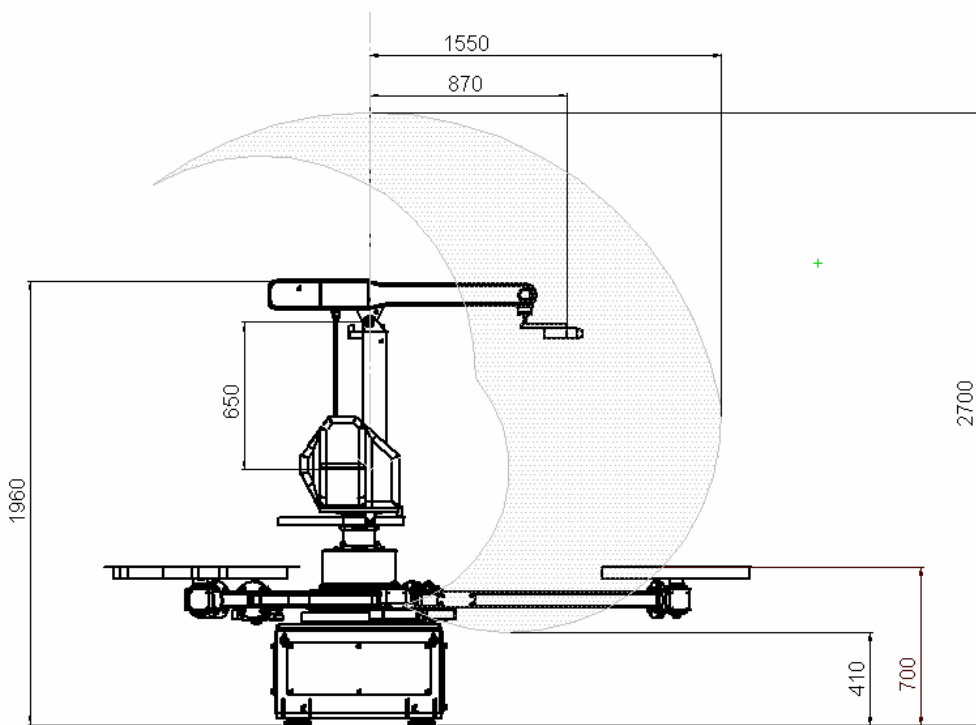
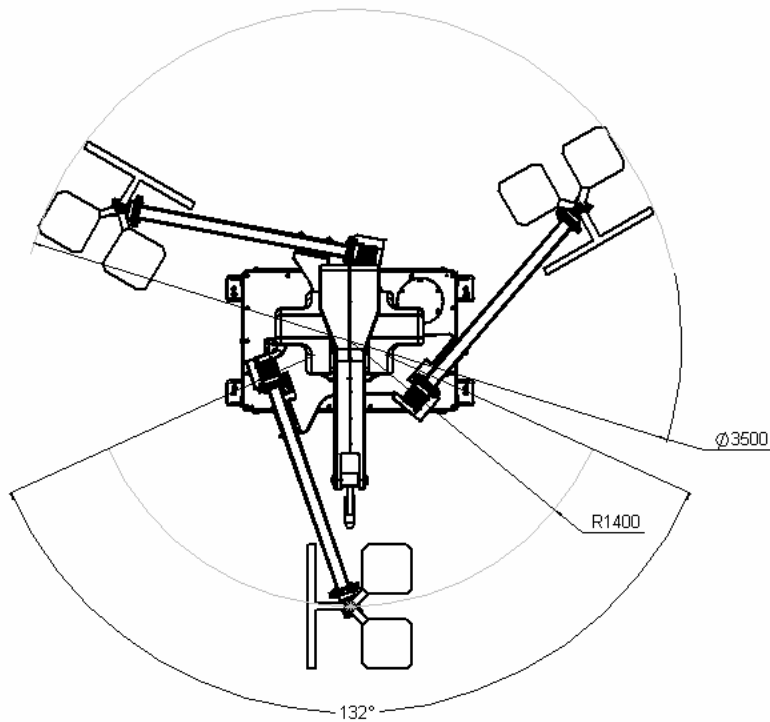


sistema IRIDE

GIOSTRA

R.E.S. srl
ROBOTIC & ELECTRONIC SOLUTIONS
S.S. 352 Udine – Grado Km. 3,6 - Loc. Lauzacco
33050 Pavia di Udine (UD)
Tel +39 0432 655299
Fax +39 0432 655792
www.resrl.com - info@resrl.com



Il sistema è composto da un robot antropomorfo a 5 assi (IRIDE) montato su una speciale struttura denominata giostra. La giostra è costituita da un corpo centrale al quale sono applicati tre prolungamenti. Su ogni prolungamento o braccio della giostra sono montati dei supporti rotanti denominati girelli che, grazie ad un sistema regolabile a chiodi, possono accogliere un'infinita tipologia di elementi in lavorazione. Il sistema esegue in maniera automatica sia il posizionamento dell'elemento all'interno dell'area di lavoro del robot IRIDE, sia la rotazione attorno al proprio asse dello stesso permettendo quindi l'esecuzione della lavorazione su tutti i lati dell'elemento. La rotazione della giostra consente all'utente di creare una zona di carico e scarico degli elementi situata al di fuori dell'area di verniciatura, e quindi dell'area di lavoro della macchina, dunque senza compromettere le relative disposizioni di sicurezza in vigore. Come per le altre versioni robot IRIDE (ad inseguimento e su base fissa) il programma di lavorazione viene generato dall'utente tramite la procedura di apprendimento. La procedura consiste nell'esecuzione diretta da parte dell'operatore della lavorazione imprimendo al robot tramite il JOYSTICK accessorio i movimenti necessari all'esecuzione del lavoro. Ogni programma generato, grazie alla precisione ed all'elevata velocità di campionamento dei movimenti, viene poi ripetuto fedelmente dal sistema robot in maniera automatica. A seconda della complessità delle lavorazioni si possono eseguire dai 100 ai 140 cicli ora. La velocità di rotazione della giostra, una volta impostata in fase di installazione rimane costante, mentre è possibile variare a piacimento la velocità di esecuzione della lavorazione garantendo quindi o l'ottenimento di un miglior risultato finale o l'incremento dei cicli di lavorazione.

ROBOT

Controllore assi robot: 5 assi interpolari + 1
 Portata al polso: 2.5 Kg
 Peso robot: 650 Kg
 Campo di intervento ang.or.: 120°

QUADRO

Computer gestione dati e processo: P.C. 104 386 + Hard disk 6.4 GB + Floppy Disk Driver 3"
 Ingressi - uscite digitali: 64 input + 32 output
 Display: LCD 10.4" a colori
 Tastiera: ridotta (solo tasti necessari)
 Comandi manuali: presenti su quadro
 Quadro elettrico: n° 1
 Altezza/larghezza/profondità/peso: 133 cm / 80 cm / 50 cm / 160 Kg
 Cavi collegamento: 5 m (standard) o diverso a richiesta
 Alimentazione elettrica: 380V (+/- 10%) 50Hz + terra
 Potenza: 5 KW
 Software: apprendimento; esecuzione