



sistema IRIDE

INSEGUIMENTO PER ISOLA

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.ressl.com - info@ressrl.com



Il sistema è composto da due robot Irìde ad inseguimento per catena opportunamente posizionati per operare in sincrono. Per fare funzionare il sistema è necessaria una area di lavoro come quella disegnata in figura, denominata "isola di lavoro", in cui viene realizzato l'impianto di verniciatura. All'interno dell'impianto si posiziona un binario che segue un percorso predefinito e sono individuate le seguenti zone:

- zona di carico degli elementi da lavorare;
- zona di verniciatura;
- zona di scarico;
- zona di regolazione apertura girelli

Nella zona di carico l'operatore posiziona gli elementi da lavorare sui quattro punti di appoggio dei girelli automatici, che a loro volta corrono lungo il binario. Nella zona di verniciatura vengono fissati i robot IRIDE denominati "master" e "slave" che verniciano gli elementi muovendosi lungo le guide scorrevoli dei carrelli sui quali sono montati. Ogni robot vernicia due lati degli elementi. Nella zona di scarico l'operatore toglie l'elemento lavorato per destinarlo alle fasi successive. Nella zona di regolazione apertura girelli l'adeguatore regola automaticamente la distanza tra i quattro punti di appoggio dei girelli automatici. Questa operazione viene ripetuta per tutti i girelli che arrivano davanti all'adeguatore durante l'avviamento del ciclo. La fase di apprendimento del sistema ad inseguimento su "isola" è identico a quello del sistema ad inseguimento per catena. In questo caso l'operatore deve eseguire con ogni robot l'apprendimento di due lati dell'elemento. Il sistema descritto è particolarmente indicato per ambienti privi di catena di verniciatura e nel settore della sedia. Inoltre ha il vantaggio di poter variare "l'isola di lavoro" in funzione degli spazi disponibili negli ambienti di lavoro.

ROBOT

Controllore assi robot:	5 assi interpolari + 1
Portata al polso:	2.5 Kg
Peso robot:	650 Kg
Campo di intervento ang.or.:	120°
Aria compressa:	6 atm.
Group traction for chair transport:	Personalizzazioni
- gruppo trazione a caterpillar tipo rovescio	
- gruppo tensione catena	
- catena biplanare	
- binario rettilineo	
- curve orrizzontali	
- attacchi alla catena	
- dimensioni telaio	

QUADRO

Computer gestione dati e processo:	P.C. 104 386 + Hard disk 6.4 GB + Floppy Disk Driver 3"
Ingressi - uscite digitali:	152 input + 64 output
Display:	LCD 10.4" a colori
Tastiera:	ridotta (solo tasti necessari)
Comandi manuali:	presenti su quadro
Quadro elettrico:	n° 2
Altezza/larghezza/profondità/peso:	133 cm / 160 cm / 50 cm / 320 Kg
Cavi collegamento:	5 m (standard) o diverso a richiesta
Alimentazione elettrica:	380V (+/- 10%) 50Hz + terra
Potenza:	5 KW
Software:	self-learning; execution