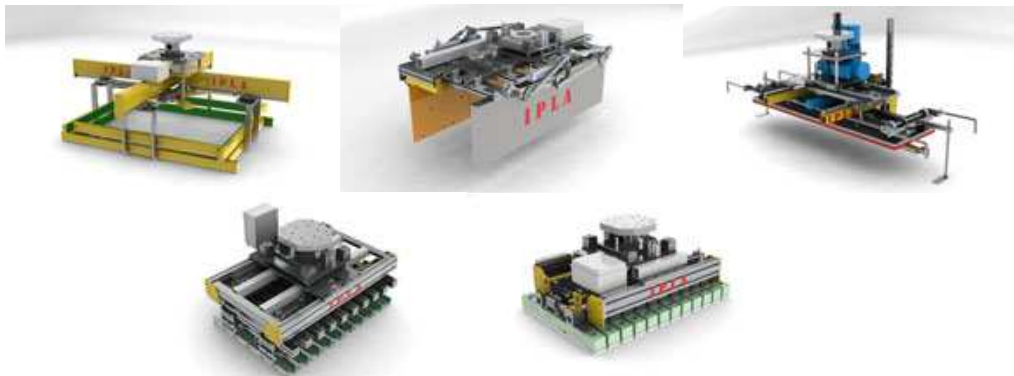


Descripción

Máquina concebida para el manipulado de todo tipo de elementos, destacada por su gran polivalencia.

El robot antropomorfo puede programarse para manipular cualquier tipo de elemento, para ello IPLA diseña y fabrica garras que permiten el manipulado de cajas, garrafas, botellas, sacos o cualquier elemento.

Además de la programación del propio robot, en función de el tipo de elemento a manipular se integran en la celda toda una serie de maquina auxiliares, como pueden ser movimentaciones, formadoras de botellas, embudos, etc.



Tipos de garra

- De plano completo por presión para cajas.
- De filas por presión para cajas.
- De aspiración para botes.
- De mordazas y gancho para garrafas.
- De peine inferior para packs.
- De peines para sacos.
- Diseño de pinzas a medida según necesidad del cliente.

Características de la celda de trabajo

- Modelo de robot especialmente escogido para cubrir las necesidades de la instalación.
- Marca del robot a elección del cliente.
- Maquinaria auxiliar construida con tubo de acero electrosoldado, chapa conformada y pletinas.
- Acabados en pintura epoxi, poliuretano de dos componentes o zincado.
- Posibilidad bajo demanda de automatización de movimentación de palets.

Ventajas

- Tamaño reducido.
- Gran precisión de posicionado.
- Gran versatilidad.
- Posibilidad de trazabilidad (etiquetas fuera).
- Posibilidad de varios puntos de trabajo.
- Fácil cambio de pinza.
- Posibilidad de manipular elementos muy diferentes al cambiar la pinza.