

SwiftRoll X1

W pełni automatyczny system przeznaczony do rozwalcowywania, ukosowania, planowania i wycinania rur oraz spawania orbitalnego rur w dnie sitowym.

W skład systemu wchodzi: 6-osiowy robot Fanuc, dedykowana wersja kontrolera TES-3000 dla CNC oraz dwufunkcyjny serwo-napęd o mocy 3 kW. Zestaw jest zamontowany na solidnej platformie.

System SwiftRoll X1 pracuje pod kontrolą systemu Fanuc R30iB.

Dostarczany jest z oprogramowaniem HMI oraz komputerem z zainstalowanym narzędziem do łatwego programowania obróbki den sitowych. SwiftRoll X1 wyposażony jest w system chroniący urządzenie przed uszkodzeniem w wypadku kolizji.

Na życzenie robot może być wzbogacony o funkcję automatycznego ustawiania punktów referencyjnych, system wizyjny oraz detektory siły i momentu. Dostępny jest również system z większym robotem.



ZAKRES ROBOCZY			PARAMETRY NAPĘDU STANDARDOWEGO			
OSIE	PROMIĘŃ ZASIĘGU	UDŹWIG	SZYBKOŚĆ WALCOWANIA	MOMENT WALCOWANIA	SZYBKOŚĆ UKOSOWANIA	MOC
6	1200 mm	20 Kg	Up to 1000 Rpm	102 Nm	Up to 1000 Rpm	3 kW
	47,00"	44 Lbs		75 Ft.Lbs		

TES-3000 - WERSJA STANDARDOWA



TES-3000 może być również używany jako niezależny system rozwalcowywania. Dzięki szerokiej gamie dostępnych motorów może być używany do rozwalcowywania rur z różnych materiałów i dużej rozpiętości rozmiarów.

JEDNOSTKA SPAWAJĄCA (TIPTIG)



W kooperacji z firmą TipTig przygotowaliśmy wersję systemu SwiftRoll z nowoczesnym oprzyrządowaniem do spawania orbitalnego. Zestaw pozwala na automatyczne, bardzo szybkie i dokładne spawanie rur z dnami sitowymi.



WŁASNE OPROGRAMOWANIE HMI

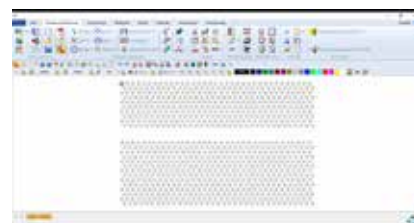
Robot jest dostarczany z fabrycznie zainstalowanym systemem KRAIS HMI, przeznaczonym do zarządzania punktami referencyjnymi, walcowania i ukosowania rur oraz spawania orbitalnego. System został napisany w celu ułatwienia obsługi robota oraz schowania funkcji, które mogą być niepotrzebne w procesie pracy lub są zbyt zaawansowane na samym początku nauki obsługi robota.

ŁATWE PROGRAMOWANIE OBRÓBK

Unikalną cechą jest dostarczane w standardzie, w pełni funkcjonalne, oprogramowanie CAM. W bardzo krótkim czasie pozwala tworzyć programy do rozwalcowywania i ukosowania rur lub spawania ich do dna sitowego.

Funkcje umożliwiają pomiar parametrów sita na podstawie jego rysunku. Dokładna definicja lokalizacji otworów rurowych jest określana za pomocą kilku kliknięć. Kalibracja, wykonana przez głowicę robota, łączy informacje z rysunku z rzeczywistą pozycją sita. Cały proces trwa kilka minut.

Jedną z podstawowych funkcji oprogramowania jest automatyczne programowanie prawidłowej kolejności walcowania rur co zapobiega odkształcaniu się den sitowych.

**PRZYKŁADOWA KONFIGURACJA STACJI ROBOCZEJ Z SWIFTROLL X1**

Jednoczesna obróbka dwóch den sitowych. Oba zostały przygotowane do końcowej obróbki: planowania i rozwalcowania. Po godzinnej konfiguracji systemu SwiftRoll dalsza, właściwa praca jest wykonywana całkowicie automatycznie.