

KATALOG PRODUKTOWY

Roboty przemysłowe i akcesoria



O NAS

InduRobotics jest częścią firmy InduProgress, specjalizującą się w doradztwie oraz wsparciu dla produktów z grupy robotyki przemysłowej. Historia firmy InduProgress sięga 2009 roku, kiedy to firma weszła na rynek automatyki przemysłowej. Od tamtej pory misją firmy jest dostarczanie zaawansowanych technologicznie i niezawodnych rozwiązań dla przemysłu.

Dzięki współpracy z globalnymi liderami jesteśmy w stanie zaoferować produkty najwyższej jakości, które spełniają wymagania nawet najbardziej wymagających aplikacji przemysłowych.

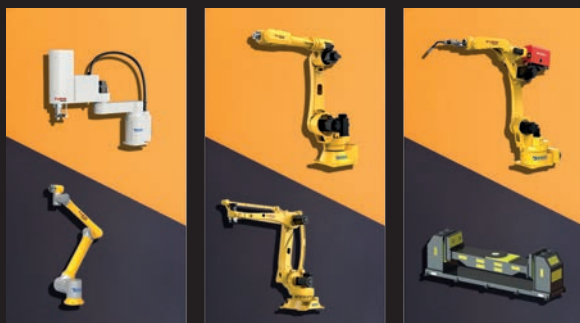
Zespół InduRobotics składa się z wykwalifikowanych inżynierów ds. sprzedaży, wsparcia technicznego i serwisowego, którzy w pełni koncentrują się na obsłudze dostarczanych robotów przemysłowych oraz cobotów.

Czym się zajmujemy

Zajmujemy się wspieraniem firm produkcyjnych w zakresie robotyzacji procesów produkcyjnych. Nasza oferta obejmuje dostarczanie robotów przemysłowych, cobotów, pozycjonerów spawalniczych oraz torów jezdnych. Przy współpracy ze sprawdzonymi firmami inżynierskimi, oferujemy również w pełni zintegrowane i przygotowane stanowiska zrobotyzowane.

Produkty

Dzięki współpracy z globalnymi liderami jesteśmy w stanie zaoferować produkty najwyższej jakości, które spełniają wymagania nawet najbardziej wymagających aplikacji przemysłowych. Wiodącym dostawcą oferty produktowej dla InduRobotics jest firma Turin Robotics.



W zakresie produktów, InduRobotics specjalizuje się w dostarczaniu:

- robotów przemysłowych
- cobotów
- pozycjonerów
- torów jezdnych

Ponadto, zapewniamy:

- dobór odpowiedniego modelu robota do aplikacji
- szkolenia z programowania robotów
- wsparcie programistyczne
- symulacje offline oraz z wykorzystaniem rzeczywistych robotów
- serwis gwarancyjny oraz pogwarancyjny robotów i cobotów

O FIRMIE TURIN

TURIN

Turin Robotics to wiodący dostawca zaawansowanych produktów zrobotyzowanych oraz inteligentnych rozwiązań produkcyjnych. Od momentu założenia w 2007 roku, firma koncentruje się na dostarczaniu innowacyjnych i niezawodnych rozwiązań, które odpowiadają na różnorodne potrzeby klientów w wielu branżach.

Od początku działalności, Turin dostarczył ponad 26 000 robotów oraz zrealizował ponad 2000 aplikacji przemysłowych na całym świecie. Firma zatrudnia ponad 5700 pracowników, a jej produkty cieszą się zaufaniem globalnych liderów przemysłu, takich jak BYD, BMW, VW, Jeep, Hyundai, HP i Panasonic. Roboty Turin znajdują zastosowanie nie tylko w branży motoryzacyjnej, ale również w sektorach spożywcym, elektronicznym i półprzewodnikowym.

Turin Robotics jest częścią grupy Baosight, notowanej na giełdzie w Szanghaju, co dodatkowo wzmacnia jej pozycję na rynku międzynarodowym.

Roboty marki Turin można znaleźć w aplikacjach typu:

- spawanie
- zgrzewanie
- paletyzacja
- pick and place
- inspekcja
- obsługa maszyn

Turin Robotics prowadzi intensywne działania badawczo-rozwojowe oraz produkcyjne, operując w kluczowych lokalizacjach:

- Centrum Badań i Rozwoju – Szanghaj oraz Włochy: Ponad 100 praw własności intelektualnej i 50 niezależnie opracowanych robotów przemysłowych.
- Fabryka – Nantong: Zakład o powierzchni 20 000 m² z roczną produkcją przekraczającą 20 000 robotów.
- Oddziały – Shenzhen: Sprzedaż, wsparcie techniczne, automatyzacja i badania technologii przemysłowych.



Firma Turin dostarcza swoje produkty wraz z szeregiem certyfikatów.

Roboty SCARA



Model		TR03-500S/U	TR10-700S/U	TR03-500S/TH	TR10-1000S/TH	TR20-1200S/TH	TR50-1200S/TH	TR03-500S/TW	TR06-600S/TW	
Udźwig	Nominalny	3 kg	10 kg	3 kg	10 kg	20 kg	50 kg	3 kg	6 kg	
	Maksymalny	5 kg	-	5 kg	-	50 kg	-	5 kg	-	
Zasięg ramienia	1 + 2 ramię robotyczne	500 mm	700 mm	400/500/600 mm*	800/900/1000 mm*	1200 mm	1200 mm	500/600 mm	500/600/700 mm*	
	Pierwsze ramię	250 mm	300 mm	150/250/350 mm	400/500/600 mm	600 mm	550 mm	200/300 mm	200/300/400 mm	
	Drugie ramię	250 mm	400 mm	250 mm	400 mm	600 mm	650 mm	300 mm	300 mm	
Powtarzalność	J1/J2	±0,01 mm	±0,02 mm	±0,01 mm	±0,02 mm	±0,05 mm	±0,05 mm	±0,01 mm	±0,02 mm	
	J3	±0,01 mm		±0,01 mm		±0,02 mm		±0,01 mm		
	J4	±0,01°		±0,01°		±0,005°		±0,01°		
Stopień ochrony		IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40	
Maksymalna prędkość przegubów	J1/J2	9420 mm/s	13816 mm/s	6280/7065/7850 mm/s	11304/12089/12874 mm/s	12417 mm/s	10162 mm/s	7693/8478 mm/s	7693/8478/9263 mm/s	
	J3	1000 mm/s								
	J4	3500°/s	720°/s	720°/s				3500°/s		
Maksymalna zakres pracy przegubów	J1	±225°	±225°	±130°	±136°	±135°	±130°	±130°	±139°	
	J2	±225°	±138°	±138°	±145°	±150°	±150°	±145°	±139°	
	J3	150 mm	200 mm	150 mm	200 mm	400 mm	400 mm	200 mm	200 mm	
	J4	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	
Dopuszczalny moment bezwładności osi R	Znamionowy	0,01 kg·m ²	0,02 kg·m ²	0,005 kg·m ²	0,02 kg·m ²	-	-	0,01 kg·m ²	0,01 kg·m ²	
	Maksymalny	0,05 kg·m ²	0,3 kg·m ²	0,05 kg·m ²	0,3 kg·m ²	2,45 kg·m ²	4,35 kg·m ²	0,12 kg·m ²	0,12 kg·m ²	
Siła nacisku J3		150 N	200 N	100 N	200 N	250 N	300 N	150 N	150 N	
Czas cyklu		0,32 s	0,6 s	0,4 s	0,6 s	0,91 s	0,98 s	0,4 s	0,4 s	
Moc znamionowa		1,15 kW	1,35 kW	0,7 kW	1,35 kW	3,1 kW	3,8 kW	0,8 kW	1,15 kW	
Przewody elektryczne przeprowadzone przez ramię robota		RVV10 × 0,2	RVV20 × 0,2	RVV10 × 0,2				RVV10 × 0,2		
Przewody pneumatyczne przeprowadzone przez robota		3 × Ø6 mm	3 × Ø6 mm	3 × Ø4 mm	3 × Ø6 mm	3 × Ø6 mm	3 × Ø6 mm	3 × Ø6 mm	3 × Ø6 mm	
Zasilanie		1-fazowy AC220 V -10%~+10%					3-fazowy AC380 V -10%~+10%		1-fazowy AC220 V -10%~+10%	
Środowisko pracy	Temperatura	0~45°C								
	Wilgotność	10%~80% wilgotności względnej								
Masa robota		27 kg	43 kg	16,8/17,9/19 kg	46/48/50 kg	155 kg	170 kg	20/25 kg	37,5/40/42 kg	
Kontroler		TRC4-A03			TRC4-A03		TRC3-A06	TRC4-A03		
Otwory montażowe		216 × 160 mm (4-Ø11 mm)		184 × 130 mm (4-Ø11 mm)	198 × 195 mm (4-Ø14 mm)	230 × 200 mm (4-Ø14 mm)	230 × 200 mm (4-Ø14 mm)	184 × 130 mm (4-Ø11 mm)	198 × 195 mm (4-Ø14 mm)	
Montaż		Podwieszany			Podłogowy					

* Robot występuje w różnych wariantach ramienia.



Model		TR01-370B	TR03-610B	TR06-720B	TR07-910B	TR07-960B/EC	TR10-1110B	TR06-1410B	TR10-1450B/ARC
Udźwig		1 kg	3 kg	6 kg	7 kg	7 kg	10 kg	6 kg	10 kg
Zasięg ramienia		370 mm	616 mm	720 mm	910 mm	960 mm	1110 mm	1412 mm	1455 mm
Powtarzalność		±0,01 mm	±0,02 mm	±0,02 mm	±0,02 mm	±0,04 mm	±0,03 mm	±0,05 mm	±0,05 mm
Stopień ochrony		IP54	IP54	IP54/IP67(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)	IP54/IP67	IP54/IP67(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)	IP54	IP54/IP67(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)	IP54
Forma konstrukcyjna		Pionowe przegubowe							
Liczba stopni swobody		6	6	6	6	6	6	6	6
Maksymalna prędkość przegubów	J1	320°/s	450°/s	450°/s	450°/s	450°/s	360°/s	198°/s	198°/s
	J2	320°/s	450°/s	450°/s	450°/s	450°/s	300°/s	198°/s	198°/s
	J3	375°/s	720°/s	450°/s	450°/s	450°/s	300°/s	169°/s	210°/s
	J4	500°/s	720°/s	458°/s	458°/s	458°/s	520°/s	360°/s	330°/s
	J5	470°/s	720°/s	540°/s	720°/s	720°/s	360°/s	360°/s	450°/s
	J6	500°/s	720°/s	360°/s	720°/s	720°/s	450°/s	600°/s	700°/s
Maksymalny zakres pracy przegubów	J1	±170°	±170°	±165°	±170°	±170°	±170°	±170°	±170°
	J2	-80°~120°	-80°~120°	-75°~110°	-75°~110°	-70°~135°	-75°~100°	-92°~153°	-92°~153°
	J3	-180°~50°	-75°~75°	-100°~55°	-120°~50°	-75°~75°	-120°~50°	-100°~80°	-100°~75°
	J4	±170°	±120°	±160°	±160°	±160°	±160°	±140°	±190°
	J5	±125°	±120°	±110°	±120°	±120°	±120°	±120°	±130°
	J6	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
Dopuszczalny moment obrotowy przegubu nadgarstka	J4	3,33 Nm	7,38 Nm	12,5 Nm	16,7 Nm	16,7 Nm	21 Nm	16,7 Nm	20 Nm
	J5	3,33 Nm	7,38 Nm	12,5 Nm	16,7 Nm	16,7 Nm	21 Nm	16,7 Nm	20 Nm
	J6	0,98 Nm	4,45 Nm	7,6 Nm	9,6 Nm	9,6 Nm	10 Nm	9,6 Nm	11 Nm
Maksymalna dopuszczalna bezwładność przegubu nadgarstka	J4	0,058 kg·m ²	0,2 kg·m ²	0,35 kg·m ²	0,49 kg·m ²	0,49 kg·m ²	0,5 kg·m ²	0,49 kg·m ²	0,5 kg·m ²
	J5	0,058 kg·m ²	0,2 kg·m ²	0,35 kg·m ²	0,49 kg·m ²	0,49 kg·m ²	0,5 kg·m ²	0,49 kg·m ²	0,5 kg·m ²
	J6	0,005 kg·m ²	0,067 kg·m ²	0,13 kg·m ²	0,16 kg·m ²	0,16 kg·m ²	0,5=2 kg·m ²	0,16 kg·m ²	0,16 kg·m ²
Moc znamionowa		0,4 kW	1,05 kW	2,2 kW	2,4 kW	2,4 kW	2,5 kW	3,5 kW	4,3 kW
Przewody elektryczne przeprowadzone przez ramię robota		RVV10 × 0,08	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2
Przewody pneumatyczne przeprowadzone przez robota		2 × Ø4 mm	2 × Ø4 mm	2 × Ø6 mm	2 × Ø6 mm	2 × Ø6 mm	2 × Ø6 mm	1 × Ø8 mm	1 × Ø8 mm
Zasilanie		1-fazowy AC220 V -10%~+10%							
Środowisko pracy	Temperatura	0~45°C							
	Wilgotność	10%~80% wilgotności względnej							
	Maksymalny gradient temperatury	1,5°C/min							
Masa robota		15 kg	35 kg	40 kg	50 kg	49 kg	55 kg	160 kg	155 kg
Kontroler		TRC4-A03	TRC4-A03	TRC4-A03	TRC4-A03	TRC4-A03	TRC4-A03	TRC5-B06	TRC5-B06
Montaż		Podłogowy							

Roboty przemysłowe



Model		TR12-1410B	TR06-2070B/ARC	TR20-1720B	TR30-1720B	TR30-1920B	TR60-2110B/TR70-2110B	TR50-2440B	TR210-2700B
Udźwig		12 kg	6 kg	20 kg	30 kg	30 kg	60/70 kg	50 kg	210 kg
Zasięg ramienia		1410 mm	2078 mm	1721/1920 mm	1721 mm	1920 mm	2119 mm	2448 mm	2700 mm
Powtarzalność		±0,06 mm	±0,07 mm	±0,05 mm	±0,05 mm	±0,05 mm	±0,08 mm	±0,08 mm	±0,1 mm
Stopień ochrony		IP54/IP67(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)	IP54	IP54/IP67(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)	IP54/IP67(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)	IP54/IP67(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)	IP54	IP54	IP54/IP65(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)
Forma konstrukcyjna		Pionowe przegubowe							
Liczba stopni swobody		6	6	6	6	6	6	6	6
Maksymalna prędkość przegubów	J1	148°/s	168°/s	186°/s	186°/s	186°/s	127°/s	127°/s	114°/s
	J2	148°/s	148°/s	186°/s	170°/s	170°/s	105°/s	105°/s	83°/s
	J3	230°/s	160°/s	200°/s	200°/s	200°/s	165°/s	150°/s	95°/s
	J4	480°/s	330°/s	452°/s	452°/s	452°/s	253°/s	231°/s	180°/s
	J5	256°/s	450°/s	400°/s	330°/s	330°/s	250°/s	250°/s	165°/s
	J6	450°/s	700°/s	555°/s	450°/s	450°/s	372°/s	372°/s	219°/s
Maksymalny zakres pracy przegubów	J1	±170°	±160°	±160°	±160°	±160°	±170°	±170°	±185°
	J2	-90°~150°	-90°~150°	-80°~150°	-80°~150°	-80°~150°	-90°~135°	-90°~135°	-50°~85°
	J3	-100°~80°	-100°~75°	-100°~80°	-100°~80°	-100°~80°	-185°~90°	-185°~90°	-180°~70°
	J4	±140°	±190°	±150°	±150°	±150°	±200°	±200°	±360°
	J5	±120°	±130°	±110°	±110°	±110°	±105°	±105°	±125°
	J6	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
Dopuszczalny moment obrotowy przegubu nadgarstka	J4	23 Nm	20 Nm	42 Nm	62 Nm	62 Nm	206/330 Nm	206 Nm	1360 Nm
	J5	23 Nm	20 Nm	42 Nm	62 Nm	62 Nm	206/330 Nm	206 Nm	1360 Nm
	J6	9,3 Nm	11 Nm	26 Nm	35 Nm	35 Nm	127/165 Nm	127 Nm	735 Nm
Maksymalna dopuszczalna bezwładność przegubu nadgarstka	J4	0,63 kg·m ²	0,5 kg·m ²	1,18 kg·m ²	1,5 kg·m ²	1,5 kg·m ²	28/30 kg·m ²	28 kg·m ²	147 kg·m ²
	J5	0,63 kg·m ²	0,5 kg·m ²	1,18 kg·m ²	1,5 kg·m ²	1,5 kg·m ²	28/30 kg·m ²	28 kg·m ²	147 kg·m ²
	J6	0,17 kg·m ²	0,16 kg·m ²	0,8 kg·m ²	0,7 kg·m ²	0,7 kg·m ²	11/16,8 kg·m ²	11 kg·m ²	82 kg·m ²
Moc znamionowa		4,3 kW	4,3 kW	4,5/4,7 kW	5 kW	5,2 kW	6,5/6,8 kW	7 kW	8,5 kW
Przewody elektryczne przeprowadzone przez ramię robota		RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV10 × 0,2	RVV5 × 6
Przewody pneumatyczne przeprowadzone przez robota		2 × Ø8 mm	1 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm
Zasilanie		1-fazowy AC220 V -10%~+10%	3-fazowy AC380 V -10%~+10%						
Środowisko pracy	Temperatura	0~45°C							
	Wilgotność	10%~80% wilgotności względnej							
	Maksymalny gradient temperatury	1,5°C/min							
Masa robota		160 kg	210 kg	210/220 kg	220 kg	220 kg	600 kg	650 kg	1300 kg
Kontroler		TRC5-B06	TRC5-B06	TRC5-B06	TRC5-B06	TRC5-B06	TRC3-C06	TRC3-C06	TRC3-D06
Montaż		Podłogowy							



Model		TR155-3200B	TR12-1430P	TR30-1840P	TR180-3200P
Udźwąg		155 kg	12 kg	30 kg	180 kg
Zasięg ramienia		3200 mm	1435 mm	1840 mm	3200 mm
Powtarzalność		±0,1 mm	±0,08 mm	±0,08 mm	±0,1 mm
Stopień ochrony		IP54/IP65(Opcjonalna 5-ta i 6-ta oś)	IP54	IP54	IP54/IP65(Opcjonalna 4-ta oś)
Forma konstrukcyjna		Pionowe przegubowe			
Liczba stopni swobody		6	4	4	4
Maksymalna prędkość przegubów	J1	110°/s	210°/s	200°/s	105°/s
	J2	83°/s	205°/s	175°/s	83°/s
	J3	95°/s	185°/s	175°/s	129.5°/s
	J4	150°/s	500°/s	360°/s	270°/s
	J5	150°/s	/	/	/
	J6	200°/s	/	/	/
Maksymalny zakres pracy przegubów	J1	±185°	±175°	±175°	±185°
	J2	-40°~85°	-35°~85°	-35°~85°	-42°~85°
	J3	-180°~75°	-90°~70°	-90°~70°	-20°~110°
	J4	±360°	±360°	±360°	±360°
	J5	±125°	/	/	/
	J6	±360°	/	/	/
Dopuszczalny moment obrotowy przegubu nadgarstka	J4	1000 Nm	/	/	/
	J5	1000 Nm	/	/	/
	J6	600 Nm	/	/	/
Maksymalna dopuszczalna bezwładność przegubu nadgarstka	J4	89 kg·m ²	1,3 kg·m ²	1,5 kg·m ²	82,3 kg·m ²
	J5	89 kg·m ²	/	/	/
	J6	49 kg·m ²	/	/	/
Moc znamionowa		7,5 kW	2,5 kW	4,2 kW	5,5 kW
Przewody elektryczne przeprowadzone przez ramię robota		RVV5 × 6	RVV17 × 0,2	RVV16 × 0,2	RVV5 × 6
Przewody pneumatyczne przeprowadzone przez robota		2 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm	2 × Ø8 mm
Zasilanie		3-fazowy AC380 V -10%~+10%	1-fazowy AC220 V -10%~+10%		3-fazowy AC380 V -10%~+10%
Środowisko pracy	Temperatura	0~45°C			
	Wilgotność	10%~80% wilgotności względnej			
	Maksymalny gradient temperatury	1,5°C/min			
Masa robota		1320 kg	175 kg	240 kg	1193 kg
Kontroler		TRC3-D06	TRC5-B06/ TRC3-D06	TRC5-B06/ TRC3-D06	TRC3-D06
Montaż		Podłogowy			



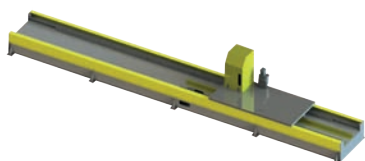
Model		TR03-580C	TR05-900C	TR10-1310C	TR20-1650C	TR30-1800C
Udźwig		3 kg	5 kg	10 kg	20 kg	30 kg
Zasięg ramienia		585 mm	900 mm	1310 mm	1650 mm	1800 mm
Liczba stopni swobody		6	6	6	6	6
Zasilanie		690~264 V AC, 47~63 Hz / 48 V DC				
Programowanie		Programowanie poprzez uczenie punktów, teachpendant				
Moduły bezpieczeństwa		Ponad 20 funkcji bezpieczeństwa, w tym wykrywanie kolizji oraz definiowanie wirtualnej klatki bezpieczeństwa				
Certyfikaty		EN ISO13849-1, kat. 3, EN ISO10218-1, CE				
Powtarzalność		±0,03 mm	±0,03 mm	±0,05 mm	±0,1 mm	±0,1 mm
Stopień ochrony		IP54/IP67	IP54/IP67	IP54/IP67	IP54	IP54
Maksymalna prędkość przegubów	J1	180°/s	180°/s	120°/s	100°/s	100°/s
	J2	180°/s	180°/s	120°/s	100°/s	100°/s
	J3	180°/s	180°/s	120°/s	150°/s	150°/s
	J4	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s
	J5	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s
	J6	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s
Maksymalna zakres pracy przegubów	J1	±175°	±175°	±175°	±175°	±175°
	J2	±175°	±175°	±175°	±175°	±175°
	J3	-240° ~+60°	-245° ~+65°	-245° ~+65°	-245° ~+65°	-245° ~+65°
	J4	±175°	±175°	±175°	±175°	±175°
	J5	±175°	±175°	±175°	±175°	±175°
	J6	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
Moc znamionowa		0,9 kW	2,55 kW	3,5 kW	3,9 kW	5,95 kW
Środowisko pracy	Temperatura	0~45° C				
	Wilgotność	20%~80% wilgotności względnej (bez kondensacji)				
Masa robota		16 kg	26 kg	43 kg	68 kg	154 kg
Kontroler		TRC5-G06				TRC5-B06
Montaż		Instalacja pod dowolnym kątem				



Model	TRC4-A03	TRC5-B06	TRC5-G06	TRC3-C06	TRC3-D06
Montaż	Pionowy				
Standard I/O	Wejścia: 18 (NPN) / Wyjścia: 10 (prze-każnik)	Przenoszenie: Wejścia: 18 (NPN) / Wyjścia: 10 (prze-każnik) Spawanie: Wejścia: 6 (NPN) / Wyjścia: 10 (prze-każnik); 2 wyjścia analogowe (0-10 V)	Wejścia: 10 (NPN)/ Wyjścia: 14 (NPN)	Wejścia: 10 (NPN)/ Wyjścia: 14 (prze-każnik)	Wejścia: 10 (NPN)/ Wyjścia: 14 (prze-każnik)
Interfejs komunikacyjny	Interfejs Ethernet: Dla protokołów komunikacyjnych TCP/IP, Modbus TCP, Ethernet/IP, MC				
	Interfejs EtherCAT: Do rozszerzenia o zewnętrzne osie				
	Rozszerzalny serwer portów szeregowych Modbus-TCP do RS232 i RS485				
	Interfejs USB 2.0: Kopia zapasowa i wgrywanie programów, eksport informacji o stanie robota				
Tryby sterowania	Sterowanie z poziomu PC, panelu ręcznego, I/O, Modbus i API				
Stopień ochrony	IP54	IP65	IP54	IP54	IP54
Środowisko pracy	Temperatura: 0°C ~ 40°C; Wilgotność: 20% ~ 95% wilgotności względnej (30°C) (bez kondensacji)				
Wymiary	438 mm × 398 mm × 185 mm	850 mm × 550 mm × 566 mm	420 mm × 235 mm × 405 mm	1000 mm × 550 mm × 606 mm	1000 mm × 750 mm × 607 mm
Masa	12 kg	76 kg	14 kg	100 kg	140 kg

Model	Panel dotykowy	Rozdzielczość	Stopień ochrony	Długość kabla	Temperatura pracy	Wymiary
TRP04-DS	Rezystancyjny	Ekran TFT o przekątnej 8 cali i rozdzielczości 1024 × 768	IP54	5 m	-30°C ~80°C	290 mm × 240 mm × 53 mm
TRP04-QT				10/15/20/30 m		

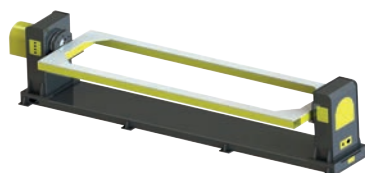




Tory jezdne

Model	Udźwig	Prędkość maksymalna	Wymiary
TDG-500	500 kg	800 mm/s	długość przejazdu 3 m, całkowita długość toru 4 m
TDG-1000	1000 kg	400 mm/s	

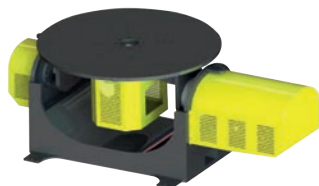
* Długość toru może być zwiększana odcinkami o długości 1m.



Pozycjoner jednoosiowy

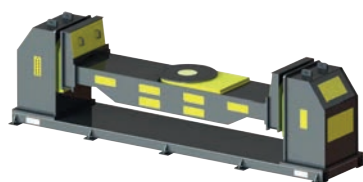
Model	Udźwig	Prędkość maksymalna	Wymiary	Obrót
TBW-300	300 kg	78°/s	2500 × 800 (100 × 100 × 8)	±360°
TBW-500	500 kg			
TBW-1000	1000 kg	70°/s		

Pozycjoner dwuosiowy



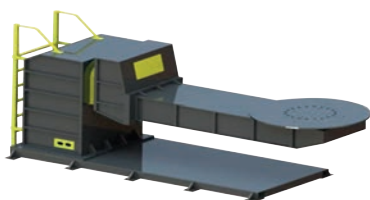
Model	Udźwig	Prędkość maksymalna	Wymiary	Obrót
TBW-200(S)	200 kg	70°/s, 50°/s	1000 × 550 × 600 Ø500	±90°/360°
TBW-500(S)	500 kg	50°/s, 50°/s	1200 × 600 × 7500 Ø600	

U-shaped pozycjoner



Model	Udźwig	Prędkość maksymalna	Wymiary	Obrót
TBW-300(U)	300 kg	67,7°/s, 45°/s	2200 × 800 × 18H	±180°/±360°
TBW-600(U)	600 kg		2300 × 800 × 23H	
TBW-1000(U)	1000 kg		2200 × 800 × 23H	

L-type pozycjoner



Model	Udźwig	Prędkość maksymalna	Wymiary	Obrót
TBW-500(L)	500 kg	45°/s, 42°/s	Ø800 × 18H	±180°/±360°
TBW-1000(L)	1000 kg	42°/s, 10,8°/s	Ø1200 × 23H	
TBW-2000(L)	2000 kg	16,8°/s, 9,98°/s	Ø1200 × 28H	

- > Zrobotyzowane spawanie laserowe



- > Zrobotyzowane spawanie MIG/MAG z wykorzystaniem cobota



- > Zrobotyzowane stanowisko paletyzujące



- > Zrobotyzowane stanowisko polerujące z czujnikiem kontroli siły



- > Zrobotyzowane stanowisko do wkręcania



- > Zrobotyzowane stanowisko etykietowania



- > Zrobotyzowane stanowisko do pobierania detali z kosza z wykorzystaniem systemu wizyjnego 3D



- > Zrobotyzowane stanowisko spawalnicze z robotem spawalniczym





Indu Robotics

InduRobotics

ul. Trakt Lubelski 404

04-667 Warszawa

Telefon: +48 730 785 085

E-mail: biuro@indurobotics.pl

www.indurobotics.pl