

FORMULÁRIO ROBÓTICA

DEFINIÇÃO DE ROBOT

NOME

EMPRESA

EMAIL

TELEMÓVEL

CARACTERÍSTICAS DA APLICAÇÃO

1. Breve descrição da aplicação

Manipulação, Paletização, Soldadura, Montagem, Inspeção, etc.

2. Payload necessário _____ kg

Qual o peso máx. da carga a manipular + peso máx. do gripper necessário para manipular a carga.

3. Alcance necessário _____ mm

Qual o alcance mínimo necessário para o robot conseguir manipular a carga conforme pretendido.

3.1. Caso seja um SCARA, indique o curso no eixo Z _____ mm

Versões disponíveis: 100 | 150 | 200 | 300 | 320 | 400 | 500 mm

4. Repetibilidade necessária _____ mm

Nota: As repetibilidades dos robots variam entre aproximadamente 0,01 a 0,5 mm.

5. Tempo de ciclo _____ segundos (aprox.)

Nota: Caso a aplicação necessite de cumprir um determinado tempo de ciclo.

6. Tipo de montagem _____

Chão, Teto, Parede.

COMPRIMENTO DOS CABOS

7. Entre o controlador e o braço robótico _____ m

Caso exista a necessidade de passar os cabos por calhas articuladas deverão fazer essa menção nos requisitos especiais.

- Denso Robotics: 2 | 4 | 6 | 12 | 20 m
- Hyundai Robotics: 5 | 6 | ... | 29 | 30 m
3 para colaborativos

8. Entre o controlador e a consola de operação _____ m

Nota: Medidas possíveis:

- Denso Robotics: 4 | 8 | 12 m
- Hyundai Robotics: 7.5 | 10 | ... | 27.5 | 30 m

9. Pretende ter alguma comunicação industrial para trocar informação com o exterior (PLC, etc).

Não

Sim

9.1. Se sim, qual o protocolo necessário?

Profinet, EtherCAT, Ethernet/IP, Profibus, DeviceNet, etc.

10. Existe algum requisito especial para o robot?

IP, sala limpa, certificação, gama de temperatura, cabos extra flexíveis, etc.

Não

Sim

10.1. Se sim, qual?

11. Existe algum requisito de segurança especial?

Não

Sim

11.1. Se sim, qual?