



archTec[®].io

... because automation matter

Sistemas para automação industrial e robótica

Conheça Nosso Robô Paralelo



DynPicker[®]
Big Spider

Com capacidade de executar até 150 ciclos por minuto, o nosso robô é um manipulador de objetos de alta performance, indicado para aplicações que necessitam precisão e velocidade.

Principais aplicações:

- Classificação e alinhamento de produtos;
- Sistemas de embalagens;
- Movimentação de produtos para suas respectivas embalagens;
- Entre outras.

Características:

- Alta velocidade e extrema precisão;
- Manutenção de forma rápida e prática e de baixo custo;
- Fácil higienização dos braços e antebraços;
- Indicado para todos os segmentos e setores da indústria.

Produto nacional fabricado no Brasil.

Único robô paralelo da América Latina.

Assistência técnica especializada.



www.archtec.io





Dados Técnicos



Especificações

Versão	Capacidade de Manipulação
DynPicker - Big Spider	5 kg

Performance

Repetibilidade de posição	0,1 mm
Repetibilidade angular	0,4°

Área de Trabalho

Diâmetro	1130 / 750 / 410 mm
Altura	275 / 375 / 425 mm
Rotação	360°

Velocidade de Trabalho

Ciclo[mm]	Carga[kg]	Ciclos
25/305/25	0,1	0,40 s
25/305/25	1,0	0,40 s
25/305/25	3,0	0,52 s

Características Físicas

Montagem	Suspensa
Dimensões Robô	1071 x 1185 mm (HxØ)
Peso Robô	60kg

Características Elétricas

Potência	7,00 kVA
Tensão (fase - neutro)	220 V
Corrente	31,8 A

Ambiente

Grau de Proteção	IP54/IP65
Temperatura Ambiente	0 à 50 °C
Ruído	< 80 dB

RCU - Robotics Control Unit

Dimensões	180 x 161,2 x 71,2mm (LxHxP)
Peso	1,2 kg
I/O (Input/Output)	16/16
Analog (Input/Output)	8/8
Safety (Duplo canal)	3 Saídas
Porta de Comunicação Modbus Serial	1
Ethernet	1
ArchNet	1
EtherCAT (I/O Extention)	1
Fixação	Parafusado
Câmera de Visão	Aceita Integração
Tracking em Esteira	Sim

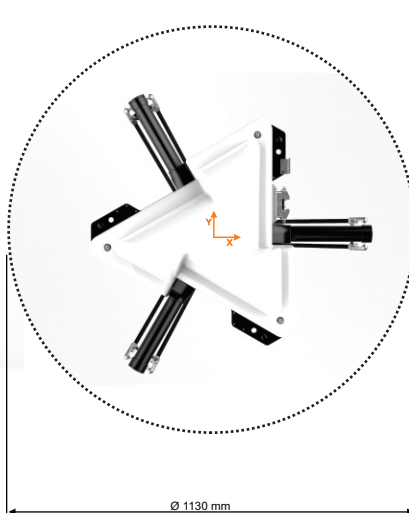
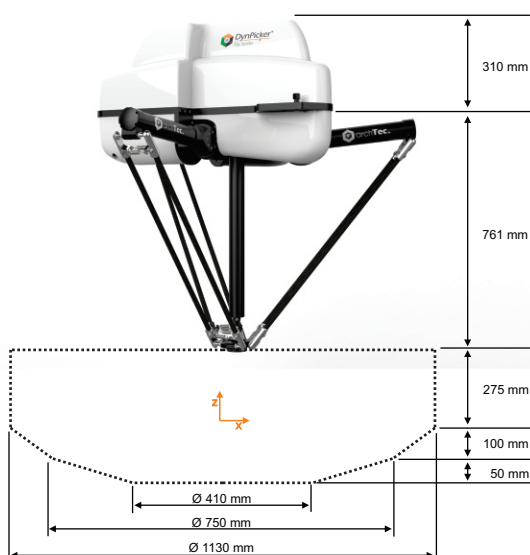
RCU - Robotics Control Unit



RCP - Remote Control Panel

Dimensões	220 x 280 x 42 mm (LxHxP)
Peso	1 Kg
Tela Touch	Sim
Programação	Arch RMC
Rede	1
USB	1

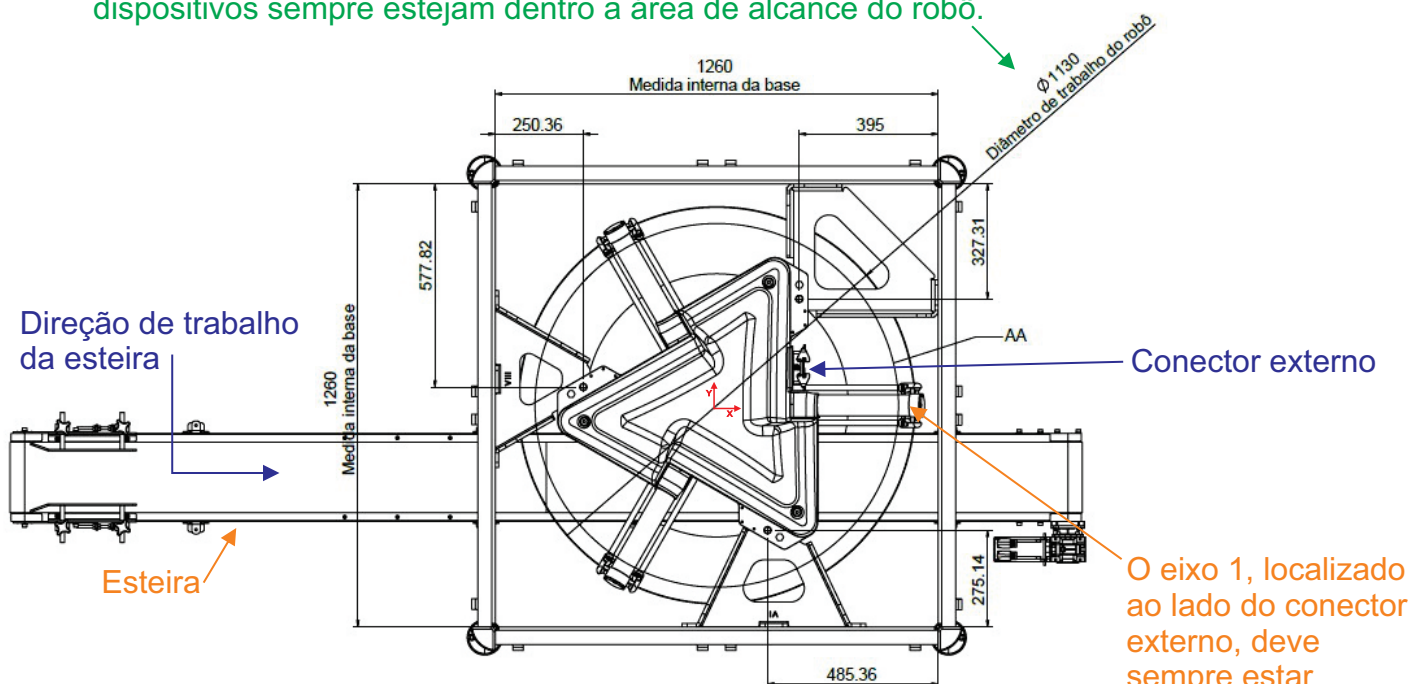
RCP - Remote Control Panel



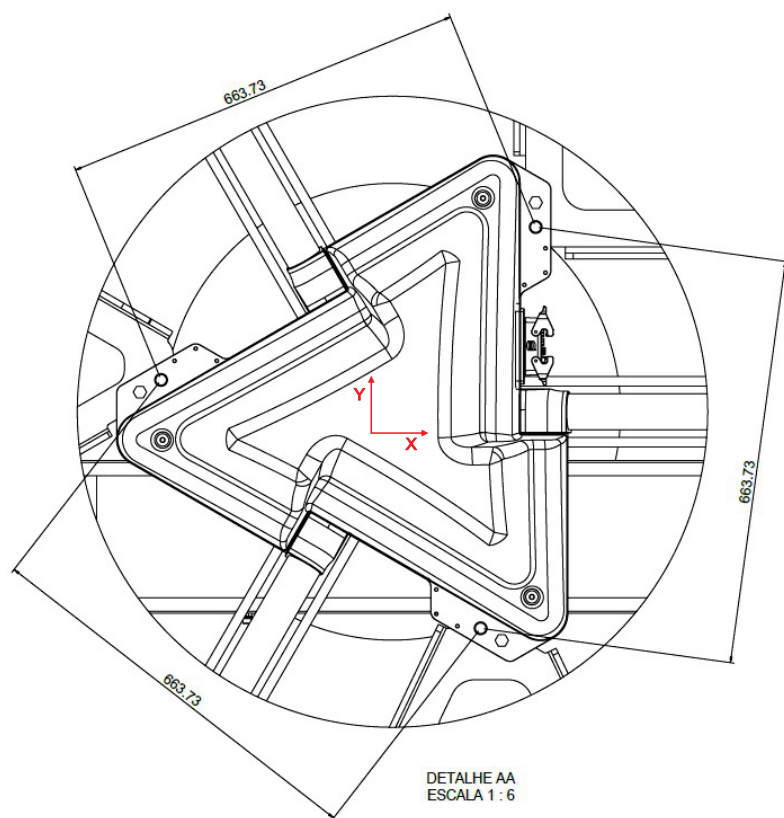


Estrutura de Sustentação

Observar diâmetro e altura de trabalho, para que as esteiras ou dispositivos sempre estejam dentro a área de alcance do robô.



O eixo 1, localizado ao lado do conector externo, deve sempre estar paralelo a esteira de pega de produtos ou esteira principal de alimentação.

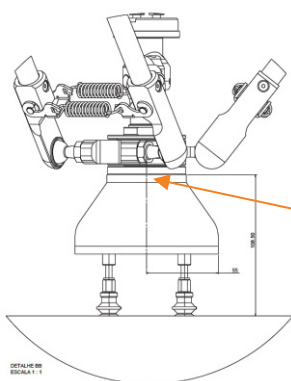
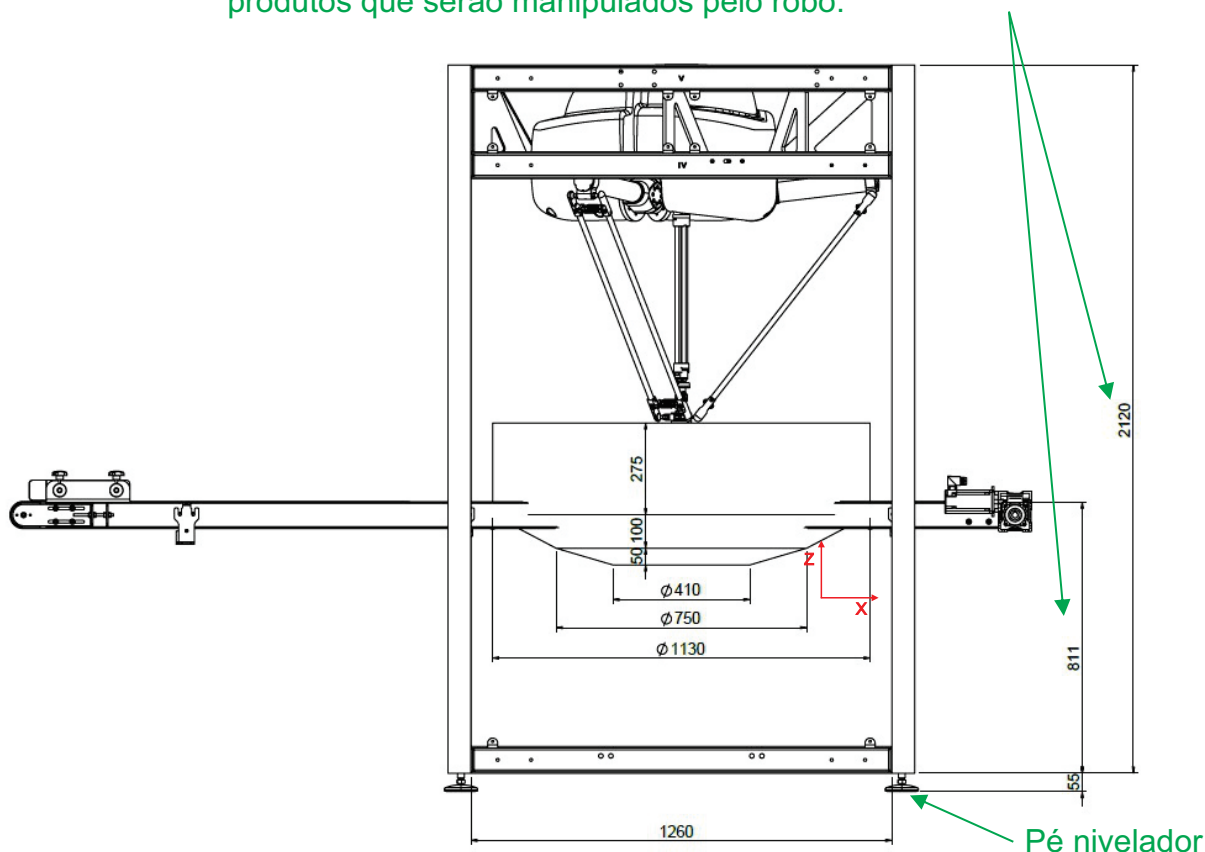


Medida entre furos de fixação.
Diâmetro do furo da estrutura 17mm.



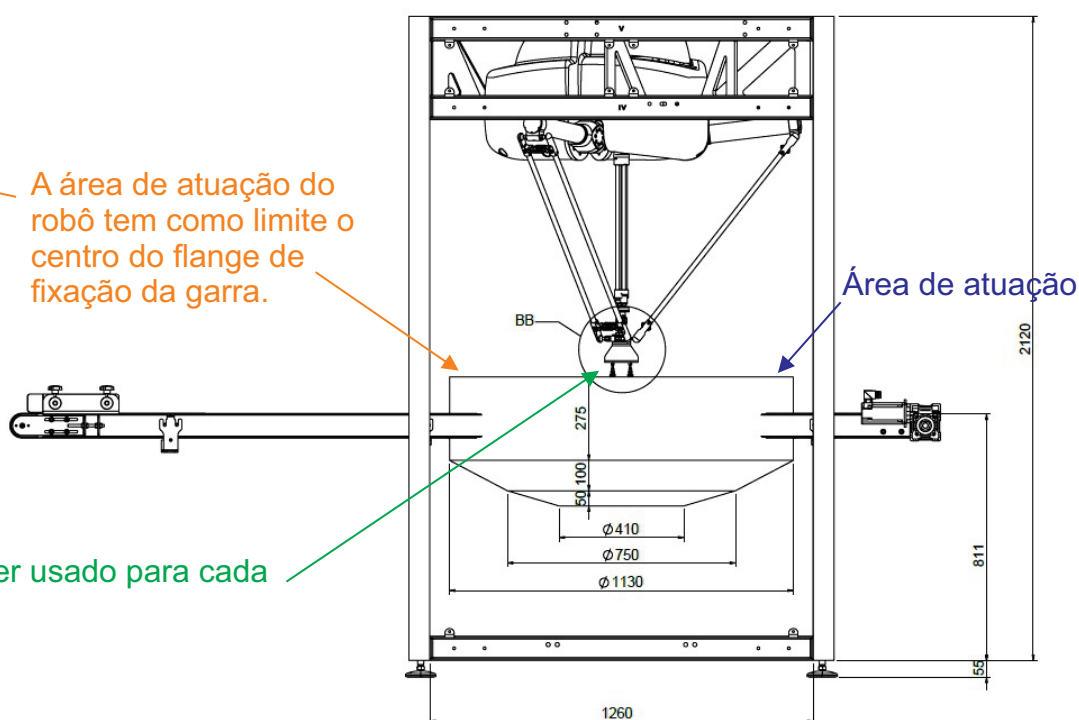
Estrutura de Sustentação

Observar diâmetro e altura de trabalho, para dimensionar altura das esteiras ou dispositivos, também é importante saber a altura dos produtos que serão manipulados pelo robô.



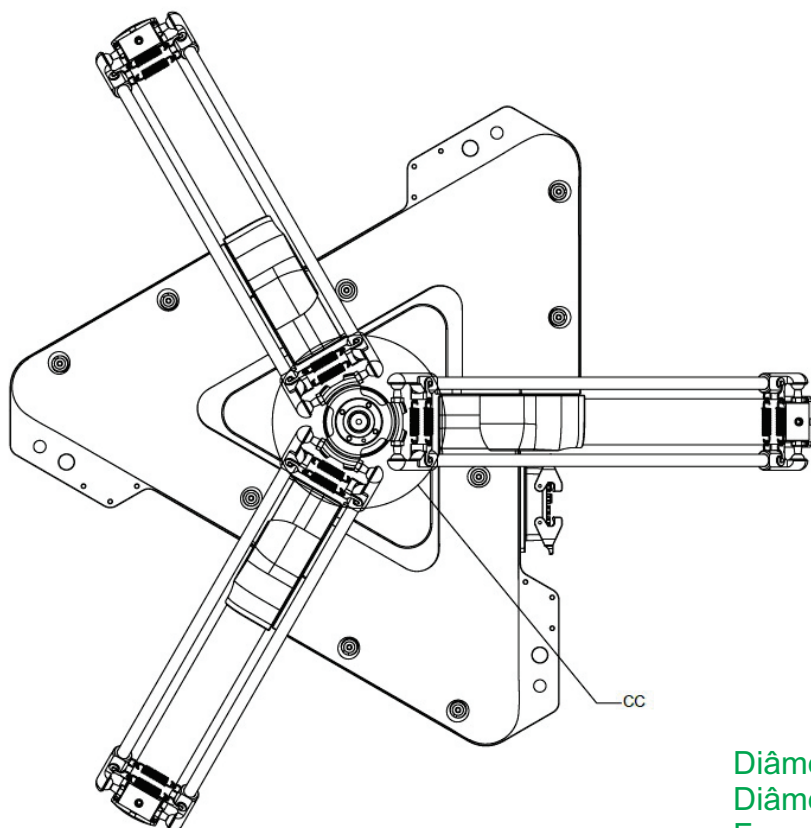
A área de atuação do robô tem como limite o centro do flange de fixação da garra.

Analisar o tipo de garra a ser usado para cada aplicação.





Flange de Fixação da Garra



Diâmetro externo do flange 60mm.
Diâmetro de referência dos furos 50mm.
Furações passantes com rosca M6x1mm.

