



> [Home](#) > [Robot di piegatura](#) > Robot di piegatura APR

Robot di piegatura APR



- [Scheda Tec.](#)
- [Foto](#)

ROBOT serie APR: CARATTERISTICHE

ROBOT serie apr

Darley offre una soluzione a tutto questo con il robot APR che in combinazione con la pressa piegatrice Darley EHP, può manovrare pezzi di diverse misure, e con un peso che varia da 30 kg a 250 kg.

La struttura di questo Robot consiste di 5 assi, 3 assi lineari e due assi interpolati.

I tre assi lineari sono così congegnati:

Il primo asse è parallelo e orizzontale al tavolo, per assicurare la massima flessibilità di posizionamento di fronte alle stazioni di piegatura, per sfruttare al massimo la capacità di scarico e il posizionamento fuori dall'area di lavoro durante l'uso della pressa piegatrice in modalità manuale.

Il secondo è l'asse verticale, per permettere il massimo scarico in verticale.

Il terzo asse è perpendicolare alla pressa piegatrice per assicurare la massima flessibilità di posizionamento durante l'esecuzione del ciclo di piega.

I due assi interpolati sono così caratterizzabili: questi due assi supportano qualsiasi pezzo in qualsiasi posizione agevolmente, perché sono orientati lungo i due movimenti che generalmente l'operatore compie manualmente, ruotando e inclinando i pezzi. In questo modo i pezzi possono essere maneggiati con una lunghezza massima fino a 4m. e possono essere sovrapposti fino a un'altezza di 2m.

Altre caratteristiche specifiche dell'APR sono:

- Il braccio del robot rimane sempre in posizione orizzontale, permettendo il posizionamento del pezzo sulla matrice, tenendolo sopra o sotto, evitando impedimenti al pezzo stesso
- La trave di scorrimento orizzontale è sopraelevata permettendo il passaggio a carrelli elevatori di medio carico
- La pressa piegatrice può essere facilmente usata per operazioni manuali.

Copyright 2009 TECNO-MACCHINE SRL Via Mar Rosso 5 22030 Castelmarte (CO) Tel. 031/622065 P.IVA 03147300135

[Privacy Note legali Credits](#)

>