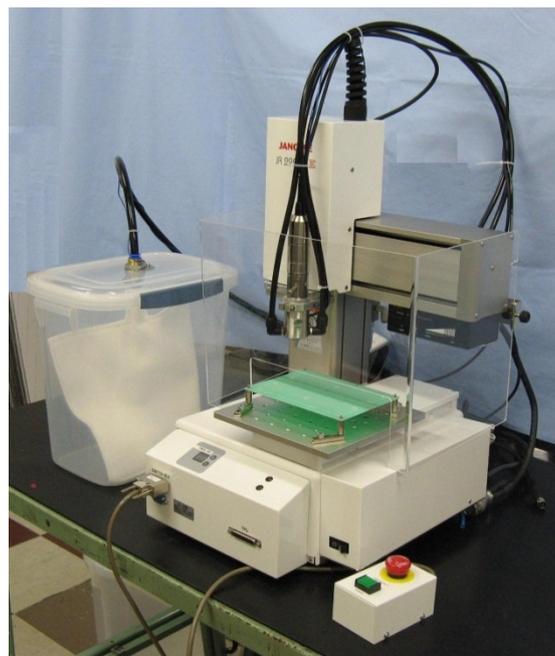


## Настольные роботы JANOME для резки печатных плат методом фрезерования

Основные особенности:

- Благодаря методу фрезерования, позволяет вырезать платы сложной формы без нагрузок на излом
- Вакуумный способ удаления пыли
- Быстрая смена режущего инструмента в пневмопатроне шпинделя.
- Легкое управление
- Возможность импорта графических файлов
- Двойная система контроля точности – контроль координат выходного звена и контроль фрезы минимизирует брак.



Размер рабочей зоны X-Y	200x200мм	300x320мм	400x400мм	510x510мм
Высота перемещения по оси Z	50мм	100мм	150мм	150мм
Макс. скорость перемещения по X,Y	700 мм/с	800 мм/с		
Макс. скорость перемещения по Z	250 мм/с	320 мм/с		
Точность робота по осям X-Y	0,005 мм			
Точность робота по оси Z	0,0025 мм			
Повторяемость по осям X,Y	±0,006 мм	±0,007 мм		±0,008 мм
Повторяемость по оси Z	±0,006 мм	±0,007 мм		±0,008 мм
Емкость памяти	255 программ, 30000 точек			
Толщина обрабатываемых ПП	до 1,6 мм			
Точность депанелизации	0,2 мм при Ø0,8мм фрезы и скорости резки 10 мм/с			
Тип двигателя	бесщеточный электродвигатель			
Обороты на шпинделе	до 40.000 об/сек			
Давление сжатого воздуха	0.5МПа (5кгс/см <sup>2</sup> )			
Способ удаления пыли	вакуумный с контролем заполнения			
Посадочный диаметр инструмента	3,175 мм			
Габариты	320x387x540 мм			
Вес	26 кг			

## Настольные роботы JANOME для установки ВИНТОВ

- Прецизионный контроль параметров: момента силы, скорости вращения, угла установки.
- Механизмы автоматической подачи винтов (от М 1.0 до М 5.0)
- Легкое программирование, сохранение до 255 программ в памяти робота
- Интерактивное программное обеспечение и пульт обучения позволяют легко задавать условия операции, такие как шаг резьбы, длину винта, скорость вращения и координаты установки винта.
- Сенсор отсутствия винта, интеллектуальные функции определения бракованных соединений.
- Помимо настольных моделей предлагаются SCARA-манипуляторы.



Размер рабочей зоны X-Y	200x200мм	300x320мм	400x400мм	510x510мм
Высота перемещения по оси Z	50мм	100мм	150мм	150 мм
Макс. скорость перемещения по X,Y	700 мм/с	800 мм/с		
Макс. скорость перемещения по Z	250 мм/с	320 мм/с		
Точность робота по осям X-Y	0,005 мм			
Точность робота по оси Z	0,0025 мм			
Повторяемость по осям X,Y	±0,006 мм	±0,007 мм	±0,008 мм	
Повторяемость по оси Z	±0,006 мм	±0,007 мм	±0,008 мм	
Емкость памяти	255 программ, 30000 точек			
Двигатели	5-фазовый шаговый двигатель			
Режимы управления	от точки к точке, линейный (прямые линии, дуги, окружности)			
Инструмент робота	Прецизионный инструмент с сервоприводом для повышенного контроля качества Электрический инструмент с вакуумным захватом			
Функции	Установка винтов с забором из податчика, отвинчивание, ослабление затяжки			
Погрешность в определении момента силы при установке винта	± 2-3% для инструмента с сервоприводом ± 3-6% для электрического инструмента			