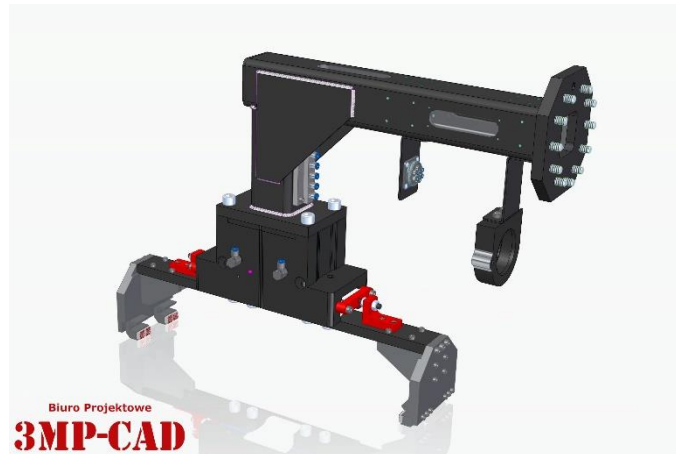


## **CHWYTAKI – STOLIKI POŚREDNIE**



- Wykonujemy chwytaki dedykowane dla indywidualnych transportów realizowanych poprzez: roboty, manipulatory czy do transportu ręcznego wspomaganego balanserem.
- Wśród projektowanych chwytaków możemy zaproponować rozwiązania oparte na osprzęcie Schunka czy innych producentów chwytaków pneumatycznych.
- Zapewniamy przedstawienie wizualizacji ruchów chwytaka z detalem tak by przedstawić zakres jego zasięgu pomiędzy strefami roboczymi.
- Wykonujemy również stoliki pośrednie na potrzeby zmiany mocowania chwytaka lub odłożenie związane z cyklem produkcyjnym.
- Stoliki mogą zawierać mocowania pneumatyczne w przypadku takiej konieczności jak i również mechanizmy ruchome pozwalające na zmianę położenia detalu.
- Stoliki pośrednie posiadają elementy pozycjonujące odłożony detal , jak i również zespół czujników kontrolujących obecność detalu na stoliku.
- Powyższe elementy (chwytaki, stoły pośrednie) zostają połączone poprzez interfejs z robotem z uwagi na konieczność komunikacji wewnątrz strefy pracy robota, robotów.

