



NOVAROBOTICS Srl
Via Carlo Alberto dalla Chiesa, 11
47039 Savignano sul Rubicone (FC)
C.F./P.IVA e N° iscr. Reg. Impr. 04055810404
N° REA: FO-327849



Robot cartesiano CNC *Novarobotics*

Progettato per trattare con la massima cura il vostro prodotto.



Robot Alpha 5
Esecuzione standard



Robot Alpha 5
Esecuzione a sbalzo

Robot Alpha5 Novarobotics srl

Nota: L'immagine ha il solo scopo di mostrare una possibile composizione del sistema completo di tutti gli accessori (anche non previsti in questo preventivo di spesa)

Caratteristiche standard :

- _ Esoscheletro auto portante completo di Piedi antivibranti, impianto elettrico/elettronico.
- _ Carico e scarico automatici
- _ Movimentazione assi su carrelli a ricircolazione di sfere a 4 ricircolazioni da 25mm
- _ Motorizzazione Brushless
- _ Velocità assi disponibili 350mm/Sec 500mm/Sec 650mm/Sec
- _ Velocità assi standard 500mm/Sec (30m/Min)
- _ Disponibile anche con opzione Nastro e/o rulliera di carico motorizzata.
- _ Disponibile anche con cambio pallet automatico
- _ Elettronica NOVAROBOTICS
- _ SoftWare NOVAROBOTICS
- _ Telaio in acciaio verniciato RAL7004 Vedi Altre opzioni
- _ Protezioni antinfortunistiche fisse in policarbonato con telaio in acciaio verniciato.
- _ **PROGETTATO E COSTRUITO IN ITALIA.**
- _ Certificazione CE.



SoftWare Visual di facile ed immediato utilizzo

File Reset_CNC Set_CNC Pos_CNC

Unable to Connect. Connection Refused

Status traslatore
ISO line
0_Emergenza o Portelli aperti

Stop premuto da programma

Stop Movimento in Manuale **XYZ**

Start Alpha5 0

0 Emergenza Abilitata

/home/mirco/TestRobot.iso **TIMER**

N°	Lotto	Colore	Base	Latta	Coperch./ /	Palle Client EM	Progr.G16	Lavaggio.G16/ /
1							2	
2							3	
3							1	
4							2	
5							3	
6							1	
7							2	
8							3	
9							1	
10							2	
11							3	
12							1	
13							2	
14							3	
15							1	
16							2	
17							3	
18							1	
19							2	
20							3	

Salva

Sollevamento e movimentazione della macchina

Istruzioni operative

La macchina può essere sollevata e movimentata tramite catene di sollevamento di portata adeguata al peso da sostenere (vedere il paragrafo 2.4.1 "Dati tecnici"), in corrispondenza degli appositi anelli di sollevamento, come mostrato in figura 3-1, avendo cura di mantenere il carico in posizione bilanciata.



Opzioni disponibili :

Struttura

_Opzione modifica altezze telaio e piano di lavoro (sempre a consuntivo)

Traslazione :

_Convertitore di frequenza interno al quadro elettrico (pilotaggio motori trasporto)

- _Nastro motorizzato in gomma o rete .
- _Cingolo Motorizzato in materiale plastico o metallico
- _Rulliera motorizzata

Pesatura

- _Sistema di pesatura sulla rulliera di carico 150Kg Div 20g
- _opzione Alta risoluzione THR per pesata 150Kg con Div = 5G
- _Opzione Alibi

HardWare/SoftWare

- _Opzione HardWare AutoEmergenza da mancata comunicazione
- _Modulo SoftWare su MPU per AutoEmergenza da mancata comunicazione

- _Modulo I/O HardWare di comando e Go/NoGo per unità esterne
- _Modulo I/O SoftWare di comando e Go/NoGo per unità esterne
(adattamento a Vs. Sistemi a consuntivo)

SoftWare :



- []_Modulo/class Rete RawShocket di comunicazione con server Novarobotics
(Adattamento a Vs. Esigenze di quantità e tipologia di dati a consuntivo)
- []_Modulo Programma Lavoro Predeterminato da Programma lavoro Locale
(Adattamento a Vs. Esigenze di quantità e tipologia di dati a consuntivo)
- []_Modulo Programma Lavoro Predeterminato da Programma lavoro Locale
(Adattamento a Vs. Esigenze di quantità e tipologia di dati a consuntivo)

Macchina Robot Cartesiano	Costruttore NOVAROBOTICS S.r.l.
Pallettizzazione automatica	Via: Via C.A. Dalla Chiesa, 11 C.A.P.: 47039 Savignano sul Rubicone (FC) Italy Tel.: +39 0541 932520 / 347 4198853 Web: www.novarobotics.it
Caricamento Automatico e/o manuale	E-mail: mirco@novarobotics.it

DESCRIZIONE GENERALE DELLA MACCHINA

Caratteristiche funzionali e costruttive

Il Robot Pallettizzatore è costituito essenzialmente da:
Telaio (Esoscheletro autoportante con piedi antivibranti)
Quadro elettrico/elettronica
Sistema di Piazzamento contenitore manuale o automatico (vedi opzioni)

La zona di lavoro è segregata tramite protezioni fisse e mobili in policarbonato sostenute da struttura metalica.

Destinazione d'uso

La macchina standard è stata realizzata per ottenere la pallettizzazione su europallet 800x1200mm di latte/sacchi e/o contenitori in genere

Per informazioni

Mirco
347 4198853
mirco@novarobotics.it

<http://www.novarobotics.it>