

Stabkinematik Großroboter IMG

'10 - '14

Problem

- Industrieroboter sind derzeit nur bis ca. 1,5 t Traglast verfügbar.
- Automatisierungspotenzial für schwerere Werkstücke und schwerere Werkzeuge ist vorhanden.
- Die Leistungsgrenzen herkömmlicher Roboterkinematiken sind weitgehend erreicht.

Lösung

- Großroboter mit einer stabkinematischen Grundkonstruktion
- Geringe bewegte Eigenmassen
- Hohe Tragfähigkeit bei hoher Beweglichkeit
- Geringer Energiebedarf
- Ausführung als Standgerät oder als Linienportal

Nutzen

- Verfügbarkeit flexibler Automatisierungstechnik für schwere Lasten bei großer Reichweite
- Erschließung neuer Anwendungsgebiete für Automatisierungslösungen

