

TETRABOT

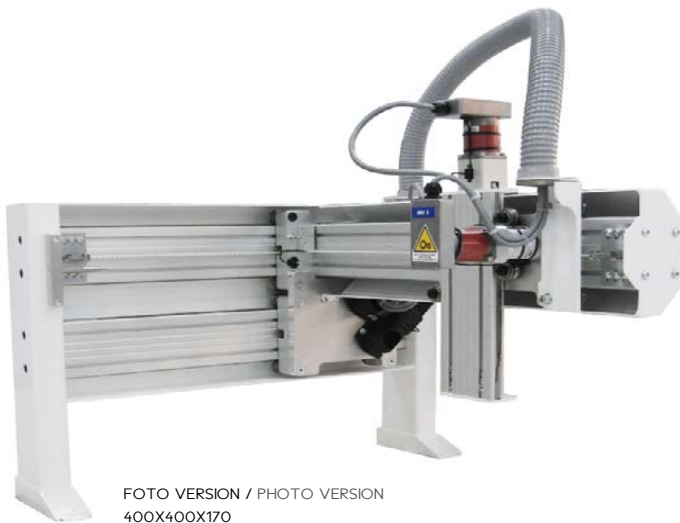


FOTO VERSION / PHOTO VERSION
400X400X170

TECHNISCHE DATEN / TECHNICAL DATA

<i>Achsenverstellung</i> Axes Motion System	Interpoliertes kartesisches 3 - Achsen-System mit bipolaren Schrittmotoren / <i>Interpolated 3-axes cartesian system with bipolar stepper motors</i>
<i>Arbeitsbereich</i> Operating Range	X 400-800 mm, Y 400-600 mm, Z 100-300 mm
<i>Programmierung</i> Programming	Externes Selbstteachen über PC-Software. Import von Profilen über DXF, Excel und Gerber - Dateien. <i>Remote mode (self-learning) through PC software. Profiles imported from DXF, Excel and Gerber files</i>
<i>Interpolation</i> Interpolation	Linear und 3 D - Zirkular auf X, Y und Z. Punktweise oder in kontinuierlichem Pfad. <i>Linear and 3D circular on X,Y,Z Point-to-point and Continuous path</i>
<i>Steuerung / Control</i>	ALPHA CP RS232 CanOpen® I/O
<i>Ein- und Ausgänge</i> Available I/O	16 Mehrzweck - Ein-/Ausgänge 16 I/O General purpose
<i>Geschwindigkeit</i> PTP Speed	1-400 mm/s für X, Y und Z 1-400 mm/sec X,Y,Z
<i>Zul. Last / Transportable</i> Load - Tool	10 kg
<i>Wiederholgenauigkeit</i> Repeatability	±0,1 mm
<i>Min. Auflösung</i> Minimum Resolution	80 µm
<i>Abmessungen & Gewicht</i> Dimension - Weight	960x990x930 mm - ca. 30 Kg (approx)



HAUPTMERKMALE

TETRABOT verfügt über eine Portalstruktur und ist mit drei bzw. vier interpolierten Achsen ausgestattet. Der Arbeitsbereich ist zwischen 400 x 400 mm und 800 x 600 mm wählbar. An der Z-Achse können Vorrichtungen mit einem Gewicht von bis zu 10 kg angebracht werden. Das stabile Stahlgerüst und die Verwendung von Achsen mit vorgespannten Riemen sichern spielfreie höchstmögliche Wiederholgenauigkeit.

Die **ALPHA - Steuerung** der neuesten Generation gestattet zusammen mit der hausintern entwickelten Software Bezugsfestlegungen und enthält eine Reihe neuer Funktionen. Neben autonomem Betrieb ist die Einbindung in übergeordnete Systeme durch die eingeschlossene Platine mit CANopen, RS232 und 16 Ein- und Ausgängen möglich. Die Programmierung erfolgt am PC, die Steuerung über das mitgelieferte ALPHA CP Bedienpult. Bis zu 100.000 Punkte können in 255 Arbeitsprogrammen abgelegt werden.

Über die Grafikschnittstelle lassen sich DXF-, Excel- oder Gerber-Dateien importieren; die neue Funktion UNTERPROGRAMME erlaubt zusätzlich die schnelle Konfigurierung selbst hochkomplexer Abläufe. **TETRABOT** ist die perfekte Lösung für Anwender, bei denen Schraub-, Dosier-, Löt- oder Bestückungsvorgänge sinnvoll integriert werden müssen.

MAIN FEATURES

TETRABOT is a Cartesian robot with freestanding cantilever structure, with three and four interpolated axes. The work area can be customised from 400x400mm to 800x600mm, with the possibility to install applications weighing 10 kg max. on axis Z.

The rugged steel framework and the use of axes with preloaded belt with zero backlash, ensure high precision and utmost movement reliability.

TETRABOT is controlled by the groundbreaking motion control system "ALPHA" by AEB Robotics, which, combined with the new proprietor software ALPHA, guarantees reference performances and new functions, for both stand-alone operation and for communication of the robot with external systems (Bus CANopen, serial RS232 and 16IN/16OUT general purpose board included). The robot is programmed via the PC and subsequently controlled by the master line or via the operator panel ALPHA and can manage up to 255 programs and 100.000 processing points. The user-friendly graphic interface, the possibility to import files in .dxf, Gerber or Excel format and the new SUB-PROGRAMS function allow you to fulfil extremely complex operations on automation lines, very quickly and easily. **TETRABOT** is the perfect solution for manufacturers or integrators who need to integrate modular screwing, dispensing, soldering or pick & place applications.