

Robotický systém na adaptívne spájanie súčastí (IZVAR)

Pracovisko robotickej manipulácie a robotizovaného zvarovania typu TIG umožňuje automatizovanú realizáciu kvalitných zvarových spojov priemyselnými robotmi. Vhodné je aj na využitie v malosériovej, vysoko premenlivej výrobe. Variabilitu pracoviska poskytuje jeho vybavenie, ktoré pozostáva zo:

- zváracieho robotického manipulátora s inštalovaným 2D laserovým skenerom na generovanie trajektórie zváracieho robota,
- dvoch robotov na manipuláciu so zváranými dielcami z variabilných skladov,
- 3D laserových skenerov (umiestnených nad skladmi dielcov) na automatizované robotické odoberanie dielcov pred ich zváraním,
- automatizovaného rýchlovýmenného systému robotických chápadiel,
- databázy zrealizovaných zvarov,
- HMI systému,
- bezpečnostného systému robotického pracoviska,
- 2D laserového skenera na automatickú korekciu zvarovej medzery,
- automatizovaného meracieho systému procesných veličín.

