Αυτόματο Περιστρεφόμενο Ρομπότ Διανομής 4 Αξόνων JW-GL04

Model No. JW-GL04



SPECIFICATIONS

Αριθμός Μοντέλου	Δεν βρέθηκε
Τύπος	Αυτόματο Περιστρεφόμενο Ρομπότ Διανομής 4 Αξόνων
Εφαρμογές	Επάλειψη κόλλας σε βιομηχανικά καλώδια, ηλεκτρονικά, οικιακές συσκευές
Υποστηριζόμενα Αρχειά	PLT, TCF, G-Code
Καταλληλο για Κολλες	Αναεροβια, Επιστρωσεις, Κυανοακρυλικα, Εποξειδικη Ρητινη, Σιλικονες, Κολλα UV, κ.λπ.
Χαρακτηριστικά	Υψηλη ακριβεια, ανθεκτικοτητα, προγραμματισμος για κουκκιδες, λωριδες, τοξα

Το JW-GL04 είναι ρομπότ διανομής με περιστροφικό τέταρτο αξονα: η γερανογεφυρα X-Y τοποθετει τη βαλβιδα ενω τεταρτος περιστροφικος αξονας γυριζει το τεμαχιο, ωστε κολλα να απλωνεται γυρω απο κυλινδρους, φακους και καμπυλα περιβλημματα χωρις νεό σφιξιμο του τεμαχιόυ. Χειριζεται εννεά τυπους κολλας, απο αναεροβια και κυανοακρυλικο εώς εποξικη, σιλικονη, UV, κολλα AB, πολυουρεθανη, στεγανωτικο και θερμοαγωγιμη παστα, και δεχεται διαδρομες PLT, TCF και G-code.

Σε μηχανη τριων αξονων μια καμπυλη ραφη πρεπει να σπασει σε τμηματα και το τεμαχιο να ευρετηριαστει με το χερι μεταξυ περασματων. Εδω το περιστροφικο εξαρτημα γυριζει το τεμαχιο κατω απο σταθερη βαλβιδα, ωστε η ραβδος να μενει συνεχης γυρω απο την περιφερεια και τα σημειά αρχης και τελους να συναντωνται. Η γερανογεφυρα τρεχει ακομη επιπεδες διαδρομες για τυπικες πλακετες, οποτε μιά μηχανη καλυπτει επιπεδη και στρογγυλη εργασιά, και οι ιδιοι τρεις μορφοτυποι αρχειόυ ισχυόυν και για τις δυό.

Διαφερει απο το 377 στον τεταρτο αξονα και οχι στο ευρος κολλας: και τα δυό αναφερουν τις ιδιες εννεά κολλες και τους ιδιους τρεις μορφοτυπους αρχειόυ, αλλα το 377 ειναι μηχανη επιπεδου τραπεζιου με δεξαμενη πιεσης. Σε συγκριση με το 378 WPM-551 χανει τη δυνατοτητα θερμοτηκτου και κερδιζει περιστροφη, οποτε η επιλογη οριζεται απο τη γεωμετριά του τεμαχιόυ και την κολλα, οχι απο το μεγεθος τραπεζιου.

Βασικα χαρακτηριστικα

1. Τεσσερις αξονες: τρεις γραμμικοι και ενας περιστροφικος, ωστε ραβδος να απλωνεται γυρω απο όλη την περιφερεια σε ενα προγραμμα αντι για τμηματικα περασματα.

2. Εννεά κολλες υποστηριζονται: αναεροβια, κυανοακρυλικο, εποξικη, σιλικονη, κολλα UV, κολλα AB, πολυουρεθανη, στεγανωτικο και θερμοαγωγιμη παστα.

3. Δεχεται PLT, TCF και G-code, ωστε οι διαδρομες να προετοιμαζονται εκτος γραμμης και να μεταφερονται αντι να διδασκονται σημειό-σημειό.

4. Το περιστροφικό εξάρτημα φέρεται στην πλακέτα βάσης σε ευθυγράμμιση με τη γερανογέφυρα, αφήνοντας το επίπεδο τραπεζι ελευθερο για εργασιά πλακέτας.

5. Κουκκιδες, λωριδες, τοξα και κλειστά σχήματα προγραμματιζονται σε επίπεδες και καμπυλες επιφάνειες στο ιδιο αρχειό εργασιάς.

6. Παραδιδονται κυλινδροι συρίγγας, ακρα διανομής και θήκη αποθήκευσης ακρων, ωστε αλλαγή από κολλα χαμηλού σε υψηλου ίξωδους να μη σταματά τη γραμμη για αναζήτηση ακροφυσιού.

Τεχνικές προδιαγραφές

Παράμετρος	Προδιαγραφή
Μοντελο	JW-GL04
Τύπος μηχανής	Επιτραπεζιο ρομποτ διανομής τεσσάρων αξόνων με περιστροφή
Διάταξη αξόνων	4 αξονες: 3 γραμμικοι + 1 περιστροφικός
Δυνατότητα προγραμματισμού	Κουκκιδες, λωριδες, τοξα και σχήματα σε επίπεδες και καμπυλες επιφάνειες (4 τύποι σχημάτων)
Συμβατότητα αρχειών	3 μορφότυποι: PLT, TCF, G-code
Καταλληλες κολλες	Αναεροβια, κυανοακρυλικα, εποξικη, σιλικόνες, κολλα UV, κολλα AB, πολυουρεθάνη, στεγανωτικα, θερμοαγωγιμη παστα (9 τύποι)
Τομεις	Αισθητηρες, ρελε, πλακέτες PCB, συσκευασιά IC, εξαρτήματα αυτοκινήτου, συσκευασιά μπαταριών, οπτικες διαταξεις

Εφαρμογες

— Μοναδες LED και οπτικές: κολλα UV γυρω απο βαρελια φακών και εδρες ανακλαστήρα στο περιστροφικο έξάρτημα.

— Κυλινδρικοι αισθητηρες και ρελε: δακτυλιοι στεγανωτικου γυρω απο την περιφερεια περιβλήματος σε μιά περιστροφη.

— Συνδεσμοι αυτοκινήτου: ραβδοι ενσωματωσης και παρεμβυσματος σε καμπυλα κελυφη και στρογγυλα θηλυκωμάτα.

— Μοναδες μπαταριάς: θερμοαγωγιμη παστα και δομική κολλα σε κυλινδρικα στοιχειά και φορεις.

— Συσκευασιά PCB και IC: συγκολληση γωνιών και dam-and-fill σε πλακέτες κρατημένες επίπεδες στο ιδιο τραπεζι.