

Funkční vzorek

Víceúčelové pneumatické uchopovací zařízení pro robotizované kovářské operace

Autoři:

Mašek, B.; Hlaváč, J.; Duník, M.; Štádl, C.

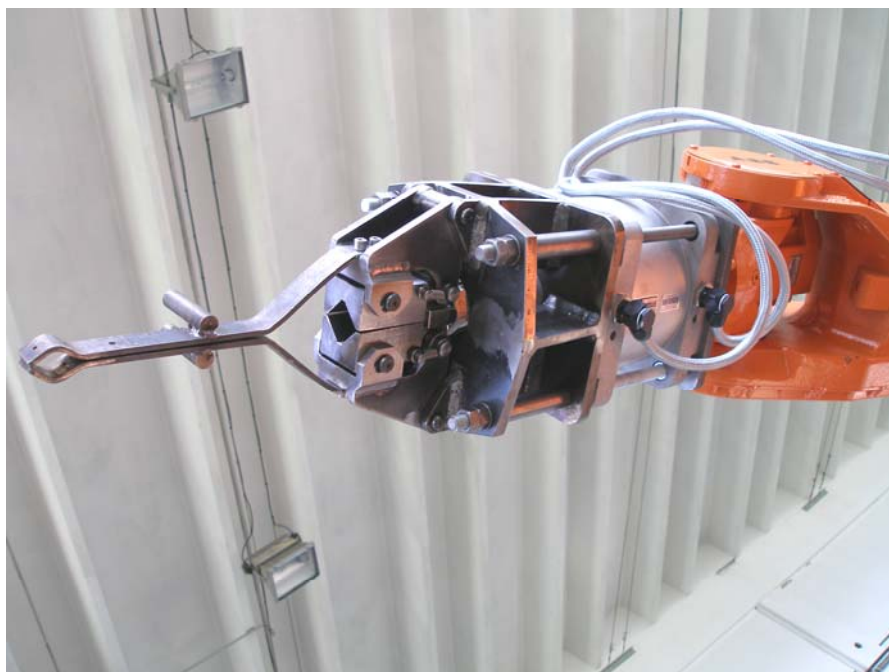
Číslo projektu:

FOR_FV_05-08

Popis:

Pro dosažení stabilních podmínek v technologickém procesu tváření jsou nasazovány pro manipulaci s materiálem roboty. Každý robot musí být pro danou aplikaci vybaven vhodným uchopovacím systémem. Pro robot 6400R/2.5-120 ABB, který spolupracuje s modelem kovacího lisu bylo vyvinuto uchopovací zařízení, které umožňuje uchopovat polotovary pro tváření jak ve směru podélné osy, tak ve směru osy příčné. Zařízení je poháněno stlačeným vzduchem a to tak, že rozevření uchopovacích čelistí je prováděno pneumatickým pístem se seřiditelným táhlem. Pneumatický obvod je ovládán ventilem, který je řízen z řídicího systému robota.

Klíčová slova: uchopovací zařízení, robotizované kovací pracoviště



Obr. 1: Pneumatické uchopovací kleště

Fakulta strojní
Výzkumné centrum
tvářecích technologií
Prof. Dr. Ing. B. Mašek

Telefon: +420 377 63 8050
Fax: +420 377 63 8052
E-Mail : masekb@kmm.zcu.cz



www.fortech.zcu.cz

Adresa:
Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta strojní
Výzkumné centrum tvářecích
technologií - FORTECH
Univerzitní 22
P. O. Box 314
306 14 Plzeň
Česká republika

IČO: 49777513
DIČ: CZ49777513

Bankovní spojení:
KB a.s., Plzeň
č.ú. 4811530257 / 0100