

A Fakuma sviluppi nel controllo multidinamico di robot

Engel estende la regolazione automatica della velocità in base al carico anche agli assi rotanti, ottimizzando così il tempo di ciclo.

20 settembre 2018 07:55

Engel illustrerà a Fakuma gli ultimi sviluppi del controllo multidinamico per la gestione dei robot, implementata di serie sulla gamma Viper, tecnologia sviluppata tre anni fa per ridurre i tempi di ciclo regolando la velocità dei movimenti in base al carico movimentato. In altre parole, se il carico è ridotto e il tratto da compiere è breve, il robot si muove più velocemente.



Se la prima versione era in grado di ottimizzare la velocità degli assi lineari in funzione del carico, ora il controllo multidinamico può regolare anche la velocità degli assi rotanti servoazionati; il software determina la massima dinamica in base al peso trasportato e alla distanza di gravità dagli assi rotanti, con un taglio dei tempi di ciclo di un ulteriore 10-30% nelle applicazioni ad alta intensità di rotazione. In caso di sovraccarico, inoltre, il controllo avvisa tempestivamente l'operatore, evitando un'eccessiva usura dei componenti meccanici.

A Fakuma, il controllo multidinamico sarà mostrato in azione su un robot Viper 20, che sposterà carichi di diverso peso. I visitatori potranno seguire il processo sul quadro di controllo CC300 della pressa su cui verrà montato il robot.

I primi esemplari Viper dotati del nuovo controllo saranno consegnati a partire dall'aprile del prossimo anno.

© Polimerica - Riproduzione riservata