

Robopartner

Welding systems

| RoboArc

Zrobotyzowane cele spawalnicze

stworzone do spełniania Twoich potrzeb



Innowacyjne rozwiązania

Bazujące na innowacyjnych rozwiązaniach technologicznych, dokładnie przemyślane cele spawalnicze RoboArc, stanowią szeroką ofertę rozwiązań do osiągnięcia celów biznesowych naszych klientów.

Wysoka wydajność pracy, niezawodność, gotowość do pracy w idei Przemysłu 4.0 oraz niedościgniona jakość spawania definiują nasze stanowiska.



KEMPER
PREMIUM PARTNER



Zrobotyzowane cele spawalnicze RoboArc

ZAPROJEKTOWANE BY SŁUŻYĆ

Modułowa budowa każdego stanowiska RoboArc oraz wiele dostępnych opcji doposażenia, pozwala na elastyczną konfigurację maszyny, która sprawdzi się w najróżniejszych warunkach.

Opracowana oferta sprawdzonych cel spawalniczych to gotowe rozwiązania z szybkim czasem dostawy i instalacji.

Cele spawalnicze RoboArc charakteryzuje wysoka wydajność i duża uniwersalność, ponieważ zostały zaprojektowane do spawania szerokiej gamy wyrobów. Uszeregowanie od **RoboArc_A** do **RoboArc_E** pozwala w sposób katalogowy dobrać odpowiednią maszynę do aktualnych potrzeb produkcyjnych.

Stanowiska mogą być wykorzystywane do spawania detali o małej masie i gabarytach, jak również elementów dochodzących do 12 ton i kilkunastu metrów długości. Modułowa budowa i elastyczność stanowisk RoboArc pozwala na skonfigurowanie maszyny z wieloma dodatkowymi opcjami.

Zintegrowana filtrowentylacja, przygotowanie pod Industry 4.0 oraz możliwość szerokiej customizacji sprawia, że dopasowanie odpowiedniego rozwiązania staje się niezwykle proste. Kompleksowe wdrożenie i przeszkolenie pracowników z obsługi i programowania daje pewność szybkiego wystartowania produkcji zrobotyzowanej.

Zamówiona maszyna może być dostarczona wraz z przygotowanym modelem 3D (cyfrowy bliźniak). Dzięki temu istnieje możliwość optymalnego zarządzania produkcją, poprzez tworzenie nowych programów spawania z poziomu biura na komputerze PC.

RoboArc_A	Str. 06	Wybrane opcje software’owe	Str. 24
RoboArc_B	Str. 08	Wybrane opcje hardware’owo-software’owe	Str. 25
RoboArc_C	Str. 10	Kompleksowe zaopatrzenie spawalnictwa	Str. 26
RoboArc_C+	Str. 12	Wybrane realizacje	Str. 28
RoboArc_D	Str. 14		
RoboArc_D+	Str. 16		
RoboArc_D_compact	Str. 18		
RoboArc_E	Str. 20		
RoboArc_E+	Str. 22		

Cele spawalnicze RoboArc

WYBRANE OPCJE DODATKOWE



Panel dotykowy HMI 12,1"



Okienko serwisowe do
szybkiej kontroli palnika



Laserowy pomiar
punktu TCP



Jednostka liniowa
RoboTrack



Zintegrowana
filtrwentylacja KEMPER



Słupowysięgnik

RoboArc D

Cela spawalnicza na ramie H
z dwoma obrotnikami jednoosiowymi.

Str. 14

RoboArc D Compact

Cela spawalnicza z dwoma strefami pracy

Str. 18

RoboArc E

Cela z robotem na torze jezdny i dwoma obrotnikami jednoosiowymi.
Opcja dodatkowa: słupowysięgnik do podwieszenia robota.

Str. 20

RoboArc A

Dwustanowiskowa cela spawalnicza.
Kompaktowa budowa.

Str. 06

RoboArc B

Dwustanowiskowa cela spawalnicza z obrotnikami.

Str. 08

RoboArc C

Cela spawalnicza z pozycjonerem typu H.

Str. 10

RoboArc_A

KOMPAKTOWA BUDOWA.
DWUSTANOWISKOWA CELA SPAWALNICZA.

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot umieszczony jest w środkowej części stanowiska, a obszar roboczy podzielony jest na dwie strefy: A i B. W każdej strefie znajduje się stacjonarny stół spawalniczy do załadunku i rozładunku spawanych detali.

Błaty stołów przygotowane są do montażu przyrządów bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia palnika.

- 1

Szybka instalacja i uruchomienie
- 2

Łatwość relokacji
[wspólna platforma podłogowa]
- 3

Zaprojektowana do spawania niewielkich i średnich detali
- 4

Wiele dostępnych opcji wyposażenia



- ✓

Maksymalna wydajność produkcji
dzięki systemowi drzwi przesuwnych
- ✓

Elastyczność i niezawodność działania
dzięki przemysłowym rozwiązaniom
- ✓

Możliwość rozbudowy do wersji RoboArc_B
w dowolnym momencie
- ✓

Wspólna platforma podłogowa
- ✓

Atrakcyjna cena
dzięki brakowi skomplikowanej automatyki
- ✓

Szybki czas dostawy

2

2 lata gwarancji

⏻

Kompleksowe uruchomienie

🧑

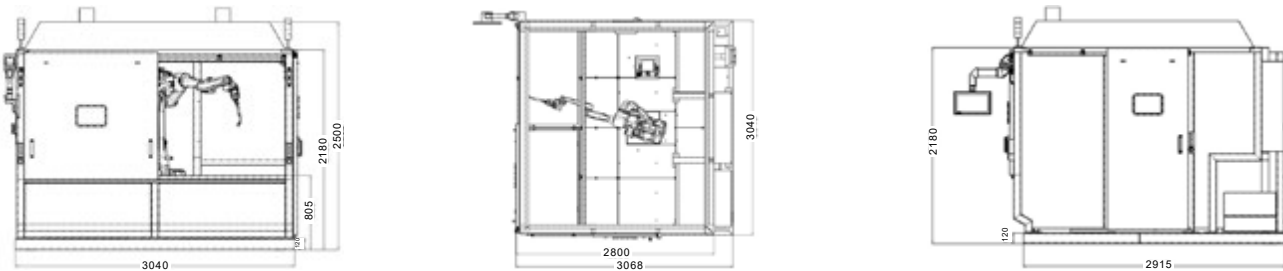
Szkolenie załogi

⚙️

Wsparcie techniczne

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Wymiary stołów	750x1400 mm
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar
Wymiary celi	3068x3040x2500 mm
Waga maszyny	2 t

WYMIARY



WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



WYBRANE OPCJE DODATKOWE



RoboArc_B

DWUSTANOWISKOWA CELA SPAWALNICZA Z OBROTNIKAMI.

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot umieszczony jest w środkowej części stanowiska, a obszar roboczy podzielony jest na dwie strefy: A i B. W każdej strefie znajduje się obrotnik jednoosiowy do obracania spawanych detali.

Między tarczami zamontowane są belki przygotowane do przykręcania przyrządów bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia palnika.

1 Szybka instalacja i uruchomienie

2 Łatwość relokacji [wspólna platforma podłogowa]

3 Zaprojektowana do spawania niewielkich i średnich detali

4 Wiele dostępnych opcji wyposażenia



✓ **Maksymalna wydajność produkcji**
dzięki systemowi drzwi przesuwnych

✓ **Wysoka funkcjonalność**
dzięki spawaniu na obrotnikach

✓ **Elastyczność i niezawodność działania**
dzięki przemysłowym rozwiązaniom

✓ **Wspólna platforma podłogowa**

✓ **Atrakcyjna cena**
dzięki brakowi skomplikowanej automatyki

✓ **Szybki czas dostawy**

2
2 lata
gwarancji

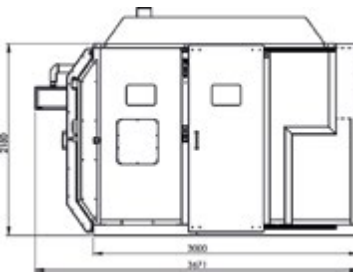
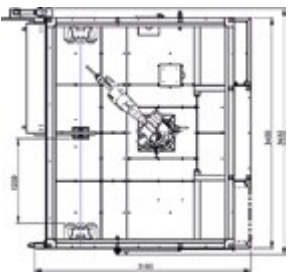
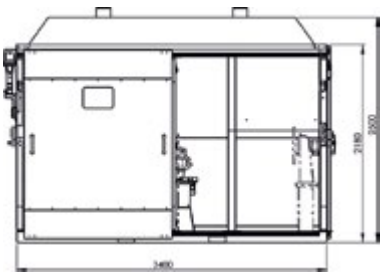
Kompleksowe
uruchomienie

Szkolenie
załogi

Wsparcie
techniczne

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Udźwig obrotnika	500-2000 kg
Maks. pojemność pozycjonera (na stronę)	1250x1250 mm
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar
Wymiary celi	3320x3040x2500 mm
Waga maszyny	2,3 t

WYMIARY



WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



6-osiowy robot KUKA
serii KR CYBERTECH ARC



Źródło prądu
Fronius TPSi



Obrotnik



Stacja
czyszcząca

WYBRANE OPCJE DODATKOWE



Okienko serwisowe
do szybkiej
obsługi palnika



Dotykowy panel
HMI 12,1" na
przegubowym
ramieniu



Tracc TCP



Zintegrowana
filtrowentylacja
KEMPER

RoboArc_C

CELA SPAWALNICZA Z POZYCJONEREM TYPU H
OBRÓT MANUALNY

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot umieszczony jest na postumencie w pozycji stojącej, a przed nim znajduje się pozycjoner typu H posiadający dwie strefy: A i B – naprzemiennie obracane przez operatora o 180° przez oś centralną.

Konstrukcja pozycjonera zakłada możliwość jednoosiowego obracania elementem spawanym w każdej ze stref. Do tarcz zamontowane są adaptery przygotowane do przykręcania przyrządów bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia palnika.

- 1

Szybka instalacja i uruchomienie
- 2

Łatwość relokacji
[wspólna platforma podłogowa]
- 3

Zaprojektowana do spawania niewielkich i średnich detali
- 4

Wiele dostępnych opcji wyposażenia



- ✓

Redukcja miejsca na hali bezpieczny obrót manualny pozycjonera nie wymaga wydzielania strefy bezpieczeństwa przed pozycjonerem
- ✓

Wysoka funkcjonalność dzięki spawaniu na pozycjonerze
- ✓

Elastyczność i niezawodność działania dzięki przemyślanym rozwiązaniom
- ✓

Stale miejsce załadunku/rozładunku
- ✓

Kompaktowa budowa
- ✓

Szybki czas dostawy i atrakcyjna cena

2

2 lata gwarancji

Kompleksowe uruchomienie

Szkolenie załogi

Wsparcie techniczne

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Udźwig obrtonika (na stronę)	500 kg
Maks. pojemność pozycjonera (na stronę)	2500x1400 mm
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar
Wymiary celi (największa wersja pozycjonera)	5170x3600x2500 mm

MOŻLIWE WARIANTY



RoboArc_C



RoboArc_C3

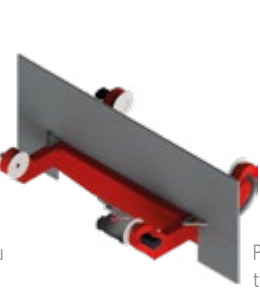
WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



6-osiowy robot KUKA serii KR CYBERTECH ARC



Źródło prądu Fronius TPSi



Pozycjoner typu H



Stacja czyszcząca

WYBRANE OPCJE DODATKOWE



Okienko serwisowe do szybkiej obsługi palnika



Dotykowy panel HMI 12,1" na przegubowym ramieniu



Tracc TCP



Zintegrowana filtrowentylacja KEMPER

RoboArc_C+

CELA SPAWALNICZA Z MULTIPOZYCJONEREM
OBRÓT AUTOMATYCZNY

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot umieszczony jest na postumencie w pozycji stojącej, a przed nim znajduje się pozycjoner typu H posiadający dwie strefy: A i B - naprzemiennie obracane o 180° przez oś centralną.

Konstrukcja pozycjonera zakłada możliwość jednoosiowego obracania elementem spawanym w każdej ze stref. Do tarcz zamontowane są belki przygotowane do przykręcania przyrządów bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia palnika.

- 1

Szybka instalacja i uruchomienie
- 2

Łatwość relokacji
[wspólna platforma podłogowa]
- 3

Zaprojektowana do spawania niewiel-
kich i średnich detali
- 4

Wiele dostępnych opcji wyposażenia



- ✓ Wysoka funkcjonalność
dzięki spawaniu na pozycjonerze

✓ Elastyczność i niezawodność działania
dzięki przemyślanym rozwiązaniom

✓ Stałe miejsce załadunku/rozładunku

✓ Wspólna płyta robota i pozycjonera

✓ Kompaktowa budowa

✓ Szybki czas dostawy
- 2

2 lata
gwarancji

Kompleksowe
uruchomienie

Szkolenie
załogi

Wsparcie
techniczne

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Udźwig pozycjonera	500-1000 kg
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar

MOŻLIWE WARIANTY



WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



WYBRANE OPCJE DODATKOWE



RoboArc_D

CELA SPAWALNICZA

Z DWOMA OBROTNIKAMI JEDNOOSIOWYMI

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot umieszczony jest w środkowej części stanowiska, a obszar roboczy podzielony jest na dwie strefy: A i B.

W każdej strefie znajduje się jednoosiowy obrotnik do manipulowania elementem spawanym. Pomiędzy tarczami obrotników zamontowane są belki przygotowane do przykręcania przyrządów bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia palnika.

- 1

Szybka instalacja i uruchomienie
- 2

Łatwość relokacji [wspólna rama H]
- 3

Zaprojektowana do spawania średnich i dużych detali
- 4

Wiele dostępnych opcji wyposażenia



- 2

2 lata gwarancji
- Kompleksowe uruchomienie
- Szkolenie załogi
- Wsparcie techniczne

- ✓

Wysoka funkcjonalność
dzięki spawaniu na obrotniku
- ✓

Elastyczność i niezawodność działania
dzięki przemysłowym rozwiązaniom
- ✓

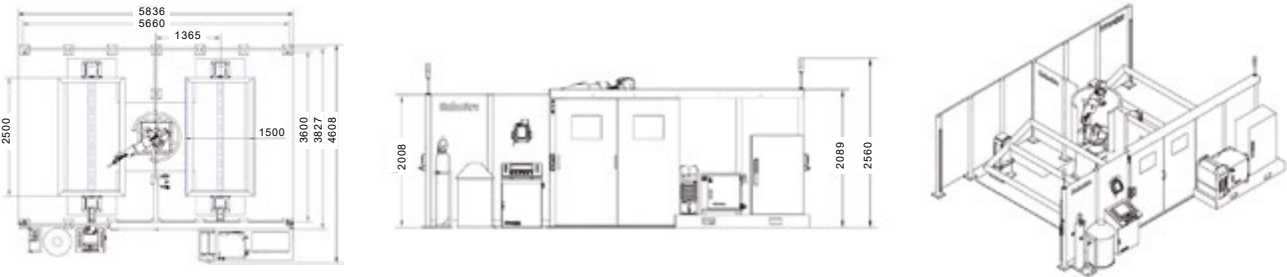
Wspólna płyta robota i pozycjonerów
- ✓

Modułowa budowa
- ✓

Szybki czas dostawy

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Udźwig obrtonika (na stronę)	500-12 000 kg
Maks. pojemność pozycjonera (na stronę)	3000x2400 mm
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar
Wymiary celi (największa wersja pozycjonera)	6000x4500x2500 mm

WYMIARY



WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



WYBRANE OPCJE DODATKOWE



RoboArc_D+

CELA Z ROBOTEM NA TORZE JEZDNYM
I DWOMA OBROTNIKAMI JEDNOOSIOWYMI

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot umieszczony jest na torze jezdny, a obszar roboczy podzielony jest na dwie strefy: A i B.

W każdej strefie znajduje się jednoosiowy obrot-
nik do manipulowania elementem spawanym.
Pomiędzy tarczami obrotników zamontowane są
belki przygotowane do przykręcania przyrządów
bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska
umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia
palnika.

- 1

Szybka instalacja i uruchomienie
- 2

Możliwość konfiguracji wielkości
stref roboczych [dodatkowe segmenty
długości toru jezdne]
- 3

Zaprojektowana do spawania dużych
detali
- 4

Wiele dostępnych opcji wyposażenia



- 2

2 lata
gwarancji
- Kompleksowe
uruchomienie
- Szkolenie
załogi
- Wsparcie
techniczne

- ✓

Wysoka funkcjonalność
dzięki spawaniu na obrotniku
- ✓

Elastyczność i niezawodność działania
dzięki przemysłowym rozwiązaniom
- ✓

Wspólna płyta robota i pozycjonerów
- ✓

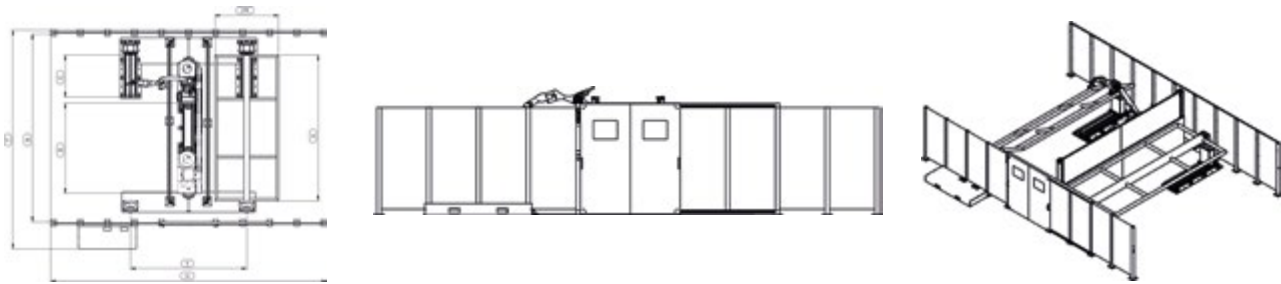
Modułowa budowa
- ✓

Szybki czas dostawy

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Udźwig obrtonika (na stronę)	500-12 000 kg
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar
Wymiary celi (największa wersja pozycjonera)	6000x4500x2500 mm

WYMIARY

Szczegółowe wymiary uzależnione są od wybranej pojemności pozycjonera.



WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



WYBRANE OPCJE DODATKOWE



RoboArc_D_compact

CELA SPAWALNICZA

Z DWOMA STREFAMI PRACY

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot umieszczony jest w środkowej części stanowiska, a obszar roboczy podzielony jest na dwie strefy: A i B.

W każdej strefie znajduje się jednoosiowy obrot-
nik do manipulowania elementem spawanym.
Pomiędzy tarczami obrotników zamontowane są
belki przygotowane do przykręcania przyrządów
bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska
umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia
palnika.

1

Szybka instalacja i uruchomienie

2

Możliwość konfiguracji wielkości
stref roboczych [dodatkowe segmenty
długości toru jezdnego]

3

Zaprojektowana do spawania dużych
detali

4

Wiele dostępnych opcji wyposażenia



- ✓ **Wysoka funkcjonalność**
dzięki spawaniu na obrotniku
- ✓ **Elastyczność i niezawodność działania**
dzięki przemysłowym rozwiązaniom
- ✓ **Wspólna płyta robota i pozycjonerów**
- ✓ **Modułowa budowa**
- ✓ **Szybki czas dostawy**

2

2 lata
gwarancji

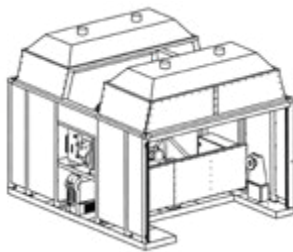
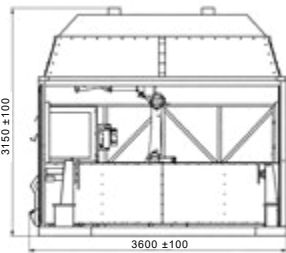
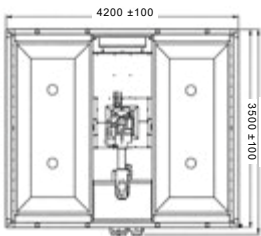
Kompleksowe
uruchomienie

Szkolenie
załogi

Wsparcie
techniczne

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Udźwig obrtonika (na stronę)	500-12 000 kg
Maks. pojemność pozycjonera (na stronę)	3000x2400 mm
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar
Wymiary celi (największa wersja pozycjonera)	3600x4200x3200 mm

WYMIARY



WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



6-osiowy robot KUKA
serii KR CYBERTECH ARC



Źródło prądu
Fronius TPSi



Tor jezdny



Stacja
czyszcząca

WYBRANE OPCJE DODATKOWE



Okienko serwisowe
do szybkiej
obsługi palnika



Dotykowy panel
HMI 12,1" na
przegubowym
ramieniu



Tracc TCP



Zintegrowana
filtrowentylacja
KEMPER

RoboArc_E

CELA Z ROBOTEM NA TORZE JEZDNYM
I DWOMA OBROTNIKAMI JEDNOOSIOWYMI

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot umieszczony jest w środkowej części stanowiska, a obszar roboczy podzielony jest na dwie strefy: A i B.

W każdej strefie znajduje się jednoosiowy obrot-
nik do manipulowania elementem spawanym.
Pomiędzy tarczami obrotników zamontowane są
belki przygotowane do przykręcania przyrządów
bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska
umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia
palnika.

- 1

Szybka instalacja i uruchomienie
- 2

Możliwość konfiguracji wielkości
stref roboczych [dodatkowe segmenty
długości toru jezdnego]
- 3

Zaprojektowana do spawania dużych
detali
- 4

Wiele dostępnych opcji wyposażenia



- ✓

Najwyższa funkcjonalność
dzięki zastosowaniu toru jezdnego
i spawaniu na obrotnikach
- ✓

Elastyczność i niezawodność działania
dzięki przemyślanym rozwiązaniom
- ✓

Modułowa budowa
- ✓

Szybki czas dostawy
- ✓

**Możliwość płynnej regulacji
rozstawu tarcz obrotników**

2

2 lata
gwarancji

⏻

Kompleksowe
uruchomienie

👤

Szkolenie
załogi

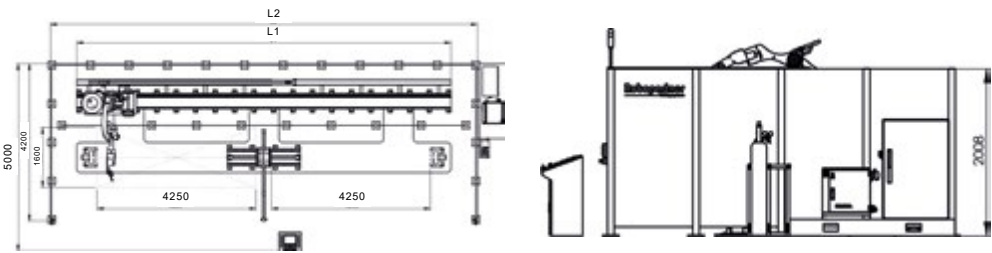
⚙️

Wsparcie
techniczne

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Udźwig obrtonika (na stronę)	500-12000 kg
Maks. pojemność pozycjonera (na stronę)	8000x2400 mm
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar
Wymiary celi (największa wersja pozycjonera)	12000x4500x2500 mm

WYMIARY

Szczegółowe wymiary uzależnione są od wybranej pojemności pozycjonera.



WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



WYBRANE OPCJE DODATKOWE



RoboArc_E+

CELA Z ROBOTEM NA TORZE JEZDNYM
I DWOMA OBROTNIKAMI JEDNOOSIOWYMI

Industry 4.0
READY
RoboArc

Robot zamontowany jest w pozycji podwieszanej do słupowysięgnika, poruszającego się na torze jezdny, a przed nim znajduje się strefa robocza podzielona przegrodą na dwie części: lewą i prawą.

Zarówno na stronie lewej, jak i prawej znajduje się jednoosiowy obrotnik spawalniczy do manipulowania spawanym detalem.

Pomiędzy tarczami obrotników zamontowane są ramy przygotowane do przykręcania przyrządów bazujących.

Dodatkowo w obszarze roboczym stanowiska umieszczona jest automatyczna stacja czyszczenia palnika.



- 1 Szybka instalacja i uruchomienie
- 2 Możliwość konfiguracji wielkości stref roboczych [dodatkowe segmenty długości toru jezdnego]
- 3 Zaprojektowana do spawania dużych detali
- 4 Opcja zwiększenia zasięgu słupowysięgnika o ruch poziomy i poprzeczny

- ✓ **Najwyższa funkcjonalność**
dzięki zastosowaniu toru jezdnego i spawaniu na obrotnikach
- ✓ **Elastyczność i niezawodność działania**
dzięki przemyślanym rozwiązaniom
- ✓ **Modułowa budowa**
- ✓ **Szybki czas dostawy**
- ✓ **Możliwość płynnej regulacji rozstawu tarcz obrotników**

2

2 lata gwarancji

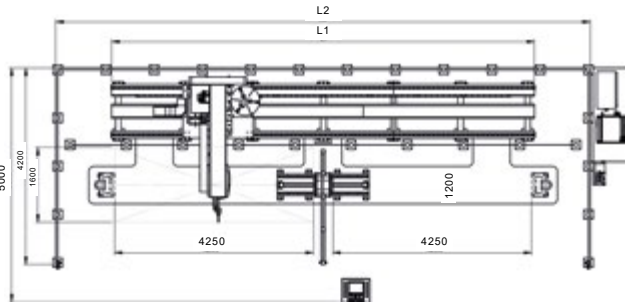
Kompleksowe uruchomienie

Szkolenie załogi

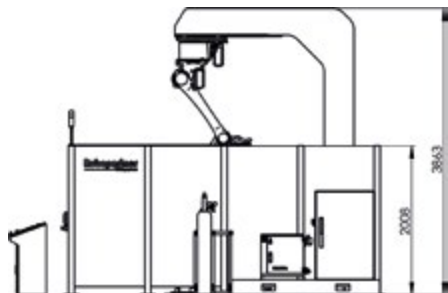
Wsparcie techniczne

Maksymalny zasięg robota	2100 mm
Udźwig obrtonika (na stronę)	500-12000 kg
Maks. pojemność pozycjonera (na stronę)	8000x3000 mm
Zasilanie elektryczne	400V~ 3+N+PE 50 Hz
Zasilanie pneumatyczne	6 bar
Wymiary celi (największa wersja pozycjonera)	12000x4500x2500 mm

WYMIARY



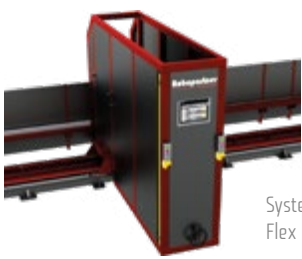
Szczegółowe wymiary uzależnione są od wybranej pojemności pozycjonera.



WYBRANE KOMPONENTY STANDARDOWE



WYBRANE OPCJE DODATKOWE

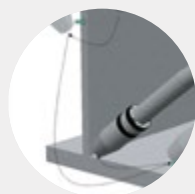


Wybrane opcje software'owe



KUKA.SIM / iiQWorks.SIM

Inteligentne oprogramowanie do symulacji, które zapewnia efektywne programowanie offline robotów KUKA. Każde stanowisko RoboArc może być dostarczone wraz z przygotowanym modelem 3D (cyfrowy bliźniak). Za pomocą KUKA.Sim możliwa jest optymalizacja trajektorii robota i definiowanie poleceń spawalniczych. Stworzony program jest wyświetlany w czasie rzeczywistym, co pozwala na precyzyjne określanie czasu cyklu. Za pomocą funkcji, takich jak test osiągalności i rozpoznawanie kolizji, można upewnić się, że programy robota zostaną zrealizowane bezbłędnie.



KUKA.TouchSense

Funkcja do napięciowego wyszukiwania pozycji detalu przed spawaniem, przy wykorzystaniu drutu elektrodowego. Za pomocą tej aplikacji można rozpoznawać i kompensować odchylenia kształtu i położenia spawanych elementów w taki sposób, aby przebieg palnika robota dokładnie odpowiadał faktycznej pozycji rowka spawalniczego.



KUKA.ArcSense

Prądowo-napięciowy system śledzenia spoiny w czasie rzeczywistym. Funkcja zapewnia śledzenie złącza w trakcie spawania, odczytując rzeczywiste wartości impedancji w pobliżu łuku, a następnie kieruje robota na prawidłową ścieżkę. W trakcie korzystania z funkcji ArcSense wymagane jest jednoczesne stosowanie ruchów zakosowych.

Fronius LSC (Low Spatter Control)

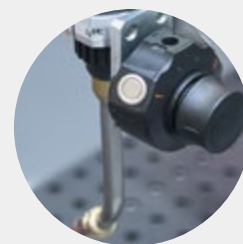
Proces LSC jest zmodyfikowanym procesem spawania łukiem zwarciovym o bardzo wysokiej stabilności łuku. Dzięki temu można osiągnąć wysokiej jakości spoiny przy znacznej redukcji powstawania odprysków i podwyższonej wydajności stapiania. Proces LSC polega bowiem na tym, że zwarcie jest wygaszane przy bardzo niskim prądzie. Prowadzi to do płynnego ponownego zajarzenia i stabilnego procesu spawania. To zaś stanowi o znacznej przewadze w porównaniu do standardowego łuku zwarciowego.

Dzięki platformie źródeł prądu TPS/i udało się znacznie poprawić kontrolę nad łukiem zwarciowym. Technologia TPS/i bardzo szybko wykrywa zwarcia i reaguje na nie. W połączeniu z nowymi stabilizatorami daje to nadzwyczajne rezultaty podczas spawania. Instalowany w urządzeniu jako licencja software'owa.

Fronius PMC (Puls Multi Control)

Zmodyfikowane spawanie prądem pulsującym w połączeniu z nową platformą wydajnych źródeł spawalniczych TPS/i sprawia, że możliwe jest uzyskanie jeszcze lepszych wyników. Nowo opracowane i zmodyfikowane funkcje zapewniają znacznie większą kontrolę nad prądem pulsującym.

Dzięki temu przy spawaniu łukowym w osłonie gazów ochronnych w przypadku stali, aluminium i chromoniklu powstaje naprawdę niewiele rozprysków. Gwarantuje to zawsze dobre wtopienie, występuje mniej karbów towarzyszących wtopieniu i można spawać szybciej i bardziej rentownie niż kiedykolwiek wcześniej. Instalowany w urządzeniu jako licencja software'owa.



KUKA.Ready2Pilot

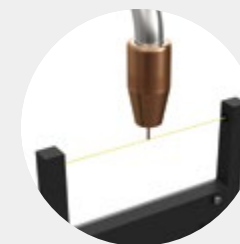
Intuicyjny pakiet sterujący do łatwego uczenia i prowadzenia robota. Bezprzewodowa myszka 6D wsuwana do adaptera przy palniku na czas programowania online. Urządzenie posiada 2 konfigurowalne boczne przyciski ułatwiające dostęp do dowolnie wybieranych funkcji, na przykład zapisywania ruchów w pamięci programu lub ustawiania parametrów procesowych. W zestawie z ładowarką i kablem micro USB.



Fronius CMT (Cold Metal Transfer)

W porównaniu ze zwykajnym spawaniem metodą MIG/MAG technologia CMT charakteryzuje się bardzo małą ilością oddawanego ciepła i nadzwyczaj stabilnym łukiem spawalniczym. Zintegrowany ze sterowaniem prądem mechanizm posuwu drutu: cyfrowe sterowanie pozwala na oderwanie kropli ciekłego metalu poprzez powrót drutu i obniżenie prądu. 100 % powtarzalność procesu. Najbardziej wydajne wypełnianie szczelin - aż do 60 % więcej niż w metodach konwencjonalnych. Aż do 99 % mniej odprysków i do 90 % mniej energii wprowadzonej - mniejsze odkształcenia. Nawet 10 x wyższe prędkości spawania oraz do 50 % mniej wymieszania materiału. Instalowany w urządzeniu jako licencja software'owa oraz dedykowane komponenty hardware'owe.

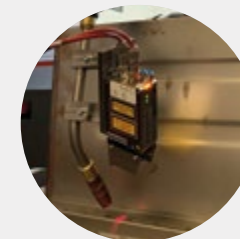
Wybrane opcje hardware'owo-software'owe



KUKA.TraccTCP

System laserowej kontroli punktu TCP i automatycznego wprowadzania korekty do ścieżki spawania.

Z dowolną częstotliwością umożliwia automa-tyczne ustawianie i sprawdzanie TCP przez robota w trybie produkcyjnym.



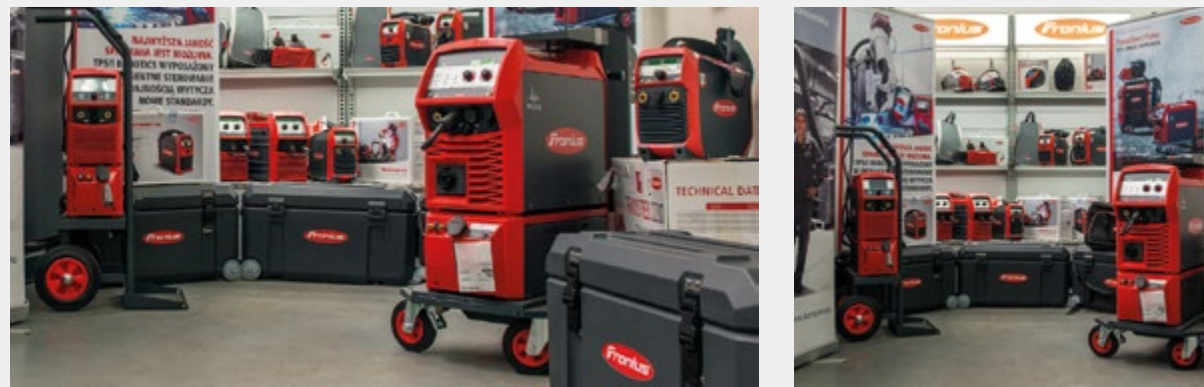
SeamTech Finding / SeamTech Tracking

Obie opcje są przeznaczone do obsługi inteligentnych czujników lasera triangulacyjnego robota. Pozwalają one na wyszukiwanie i kontrolę spoin. Dzięki inteligentnemu czujnikowi triangulacyjnemu robot wyposażony w SeamTech Finding wykonuje wyszukiwanie podzespołów i spoin przed spawaniem, natomiast robot wyposażony w SeamTech Tracking wykonuje kontrolę krawędzi i spoin podczas spawania. Programowanie aplikacji zgodnie z poleceniami czujników robota odbywa się w standardowy sposób za pomocą przejrzystych i szybko programowalnych formularzy. Pomocne są przy tym również klawisze stanu, które umożliwiają szybką obsługę funkcji robota i czujników.

Kompleksowe zaopatrzenie spawalnictwa

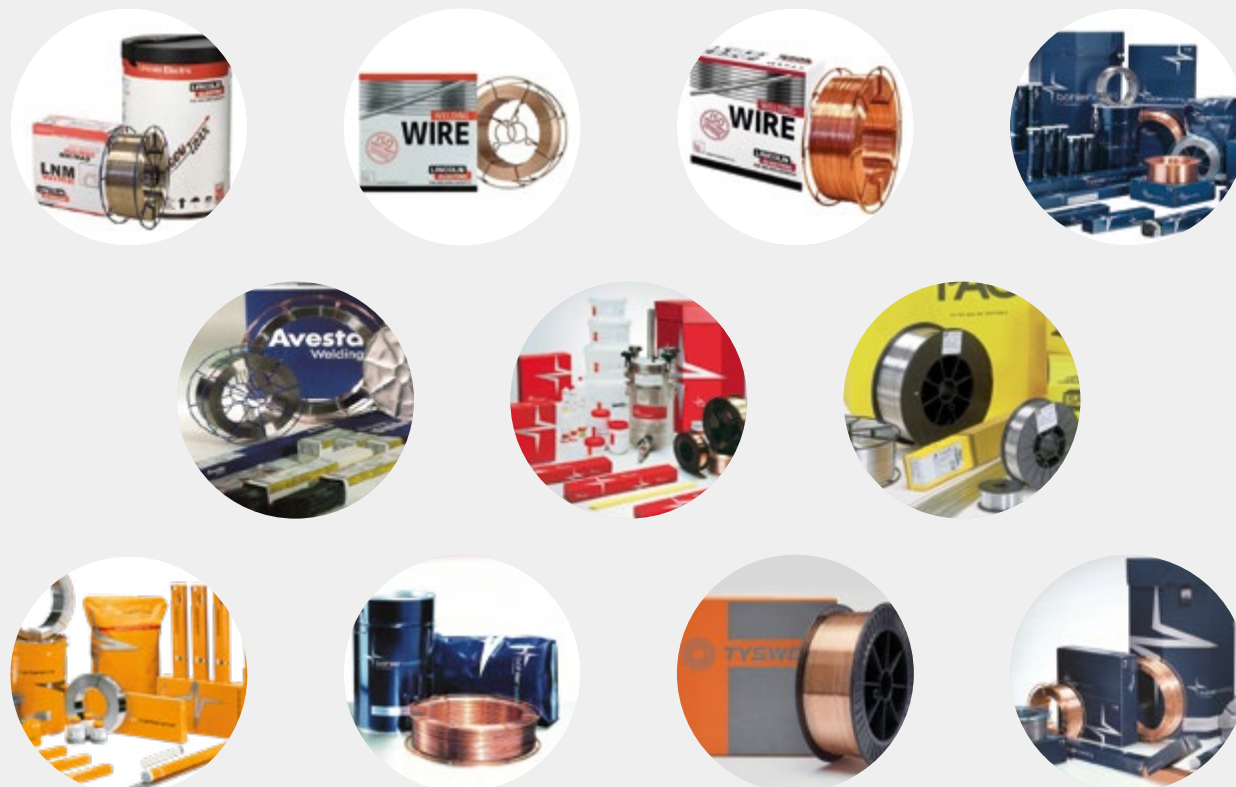
URZĄDZENIA SPAWALNICZE FRONIUS

MIG/MAG | TIG | MMA | Osprzęt, przyłbice, części eksploatacyjne | Serwis



MATERIAŁY SPAWALNICZE

Bohler | Tysweld | Lincoln | ESAB



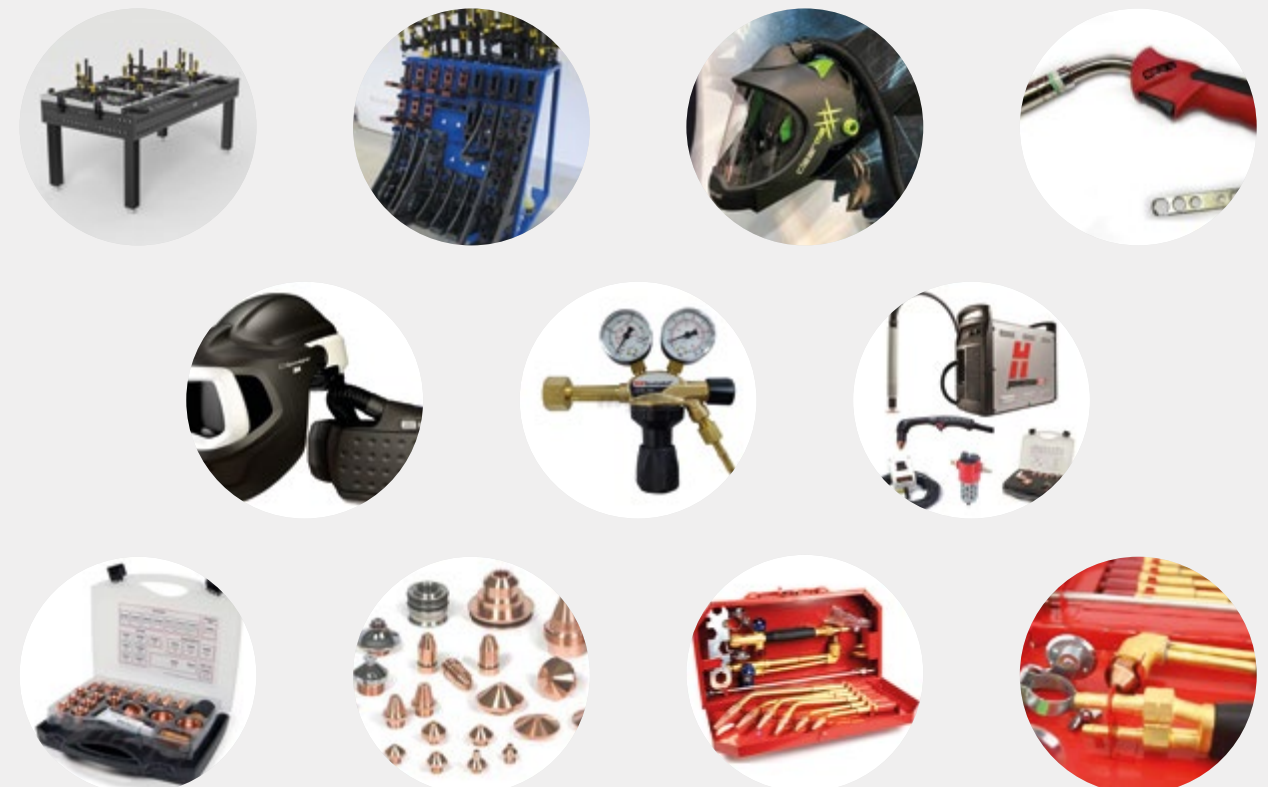
FILTROWENTYLACJA KEMPER

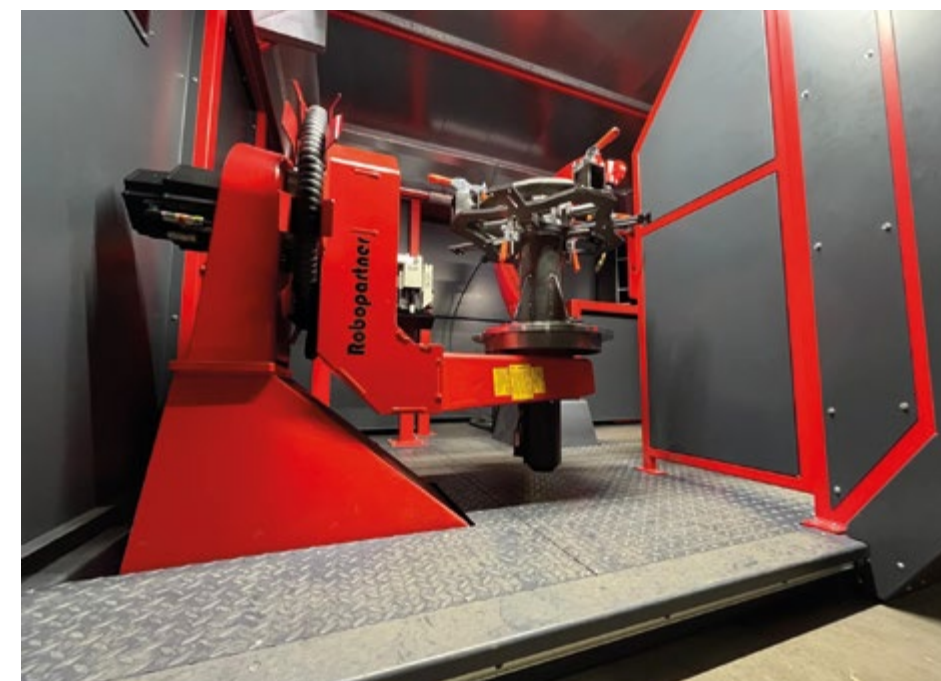
Urządzenia mobilne | Systemy odciągowe stacjonarne | Systemy odciągowe centralne | Ramiona dciągowe
Stoły odciągowe | Systemy wentylacji pomieszczeń | Odciągi wysokopróżniowe | Serwis i części



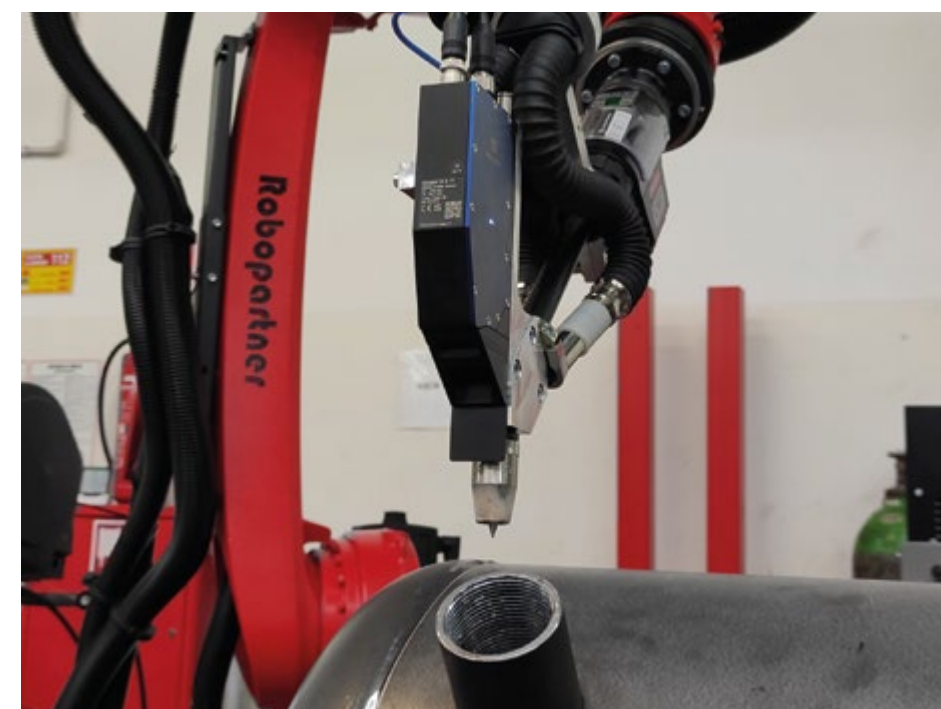
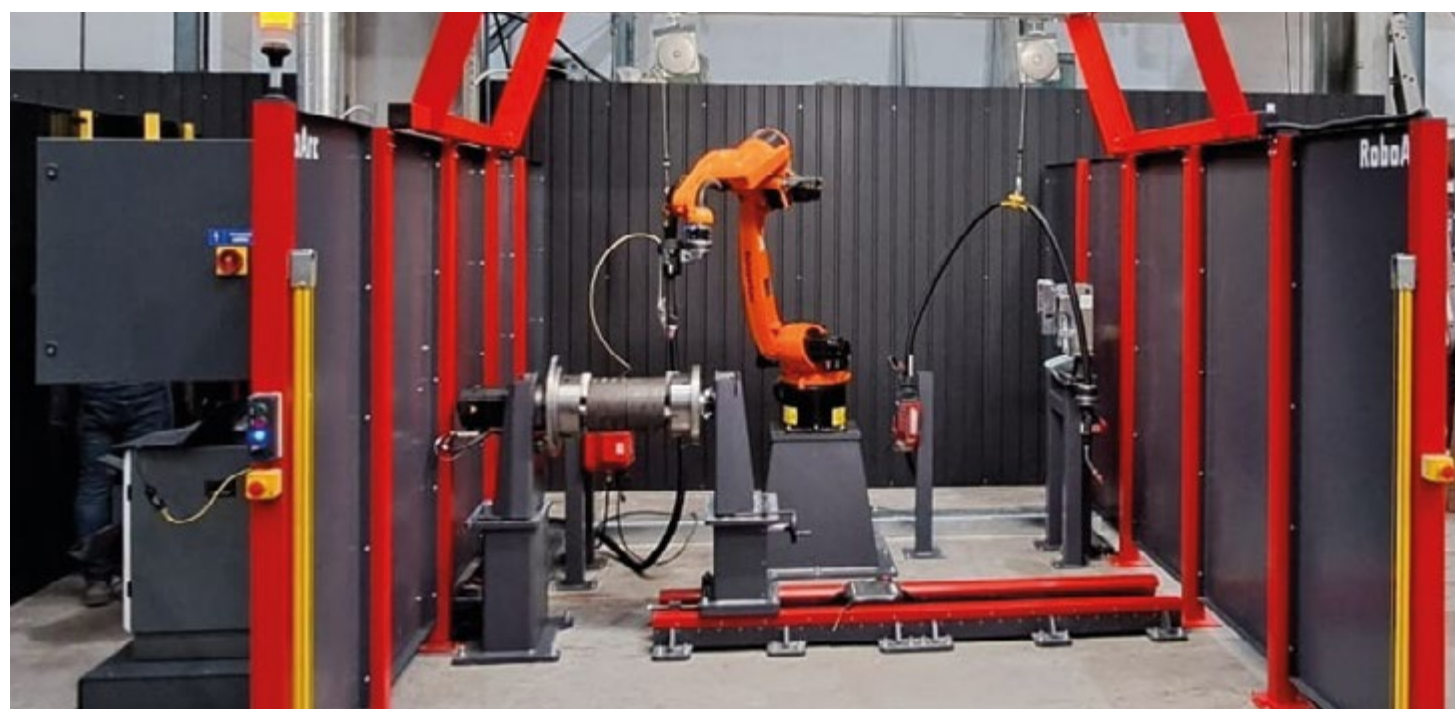
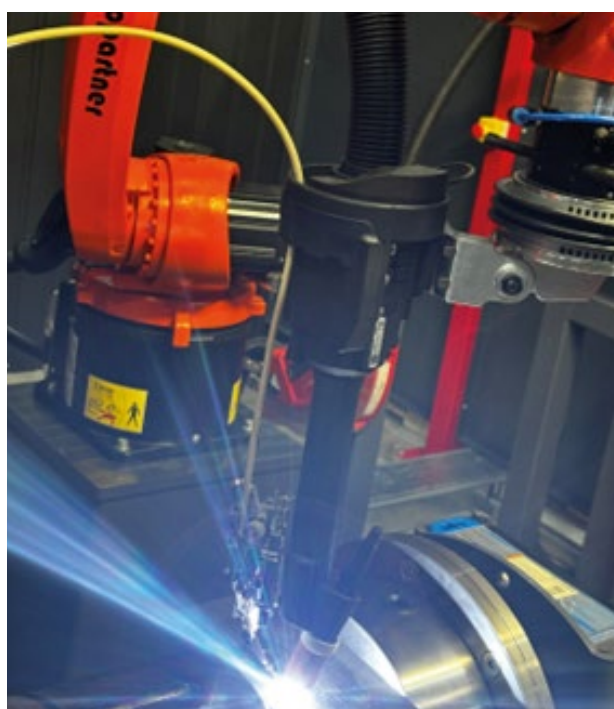
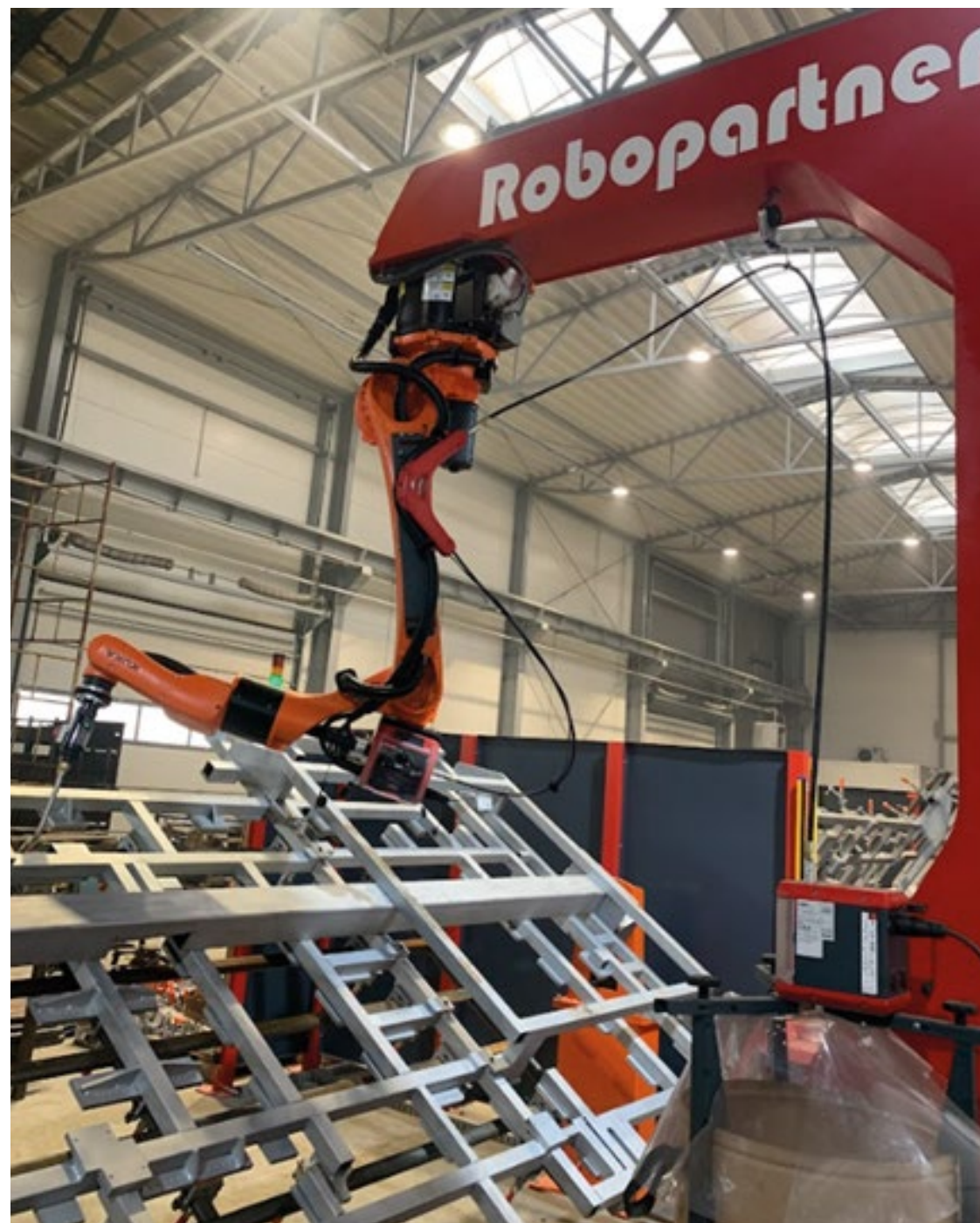
SYSTEMOWE STOŁY SPAWALNICZE I AKCESORIA

Systemowe stoły spawalnicze SIEGMUND i akcesoria spawalnicze.
Przecinarki plazmowe, materiały ściernie, przyłbice, reduktory, BHP spawacza.





Wybrane realizacje



Pełna oferta
producenta dostępna na
www.robopartner.pl

Website



YouTube



Facebook



LinkedIn



ROBOPARTNER
Centrala / Centrum testowo-szkoleniowe
Goczałkowice Zdrój

Robopartner
Welding systems

ROBOPARTNER Welding Systems Sp. z o.o.

Centrala:

ul. Uzdrowskowa 4G
43-230 Goczałkowice Zdrój

Robotyzacja spawania:

tel. 883 650 456
biuro@robopartner.pl

Zaopatrzenie spawalnictwa:

tel. 883 650 454 / j.szczotka@robopartner.pl
tel. 883 650 455 / g.wrobel@robopartner.pl

Centrum testowo-szkoleniowe:

tel. 883 650 456
m.misztalski@robopartner.pl

Serwis:

serwis@robopartner.pl