

MAJ : 08/11/2018



Les robots Cartésiens ISP System sont déclinés sur la base des technologies développées depuis 1997 par nos départements d'ingénierie. Ils répondent aux exigences de précision, de cadence et de fiabilité attendues par les industriels

1 - Applications

- Positionnement et assemblage de précision,
- Usinage de précision à effort de coupe modéré
- Manutention robotisée

2 – Principaux avantages

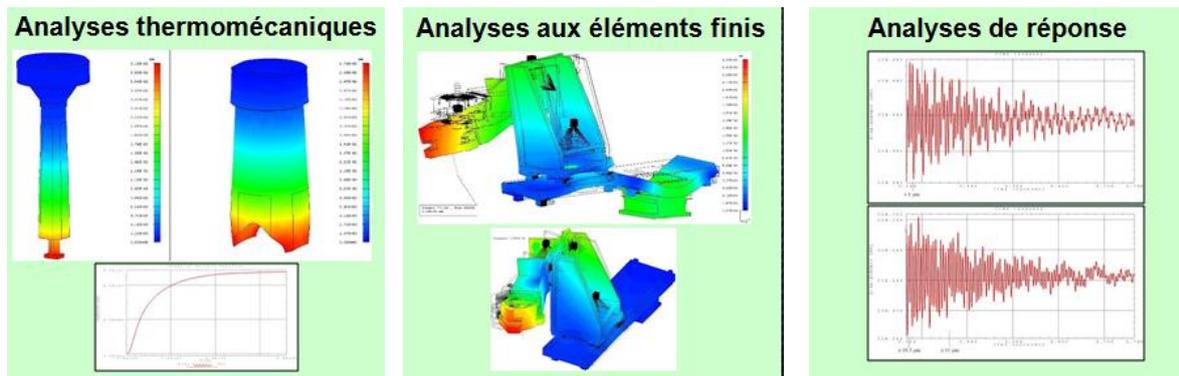
Les profilés surdimensionnés offrent une rigidité et une charge admissible maximales.

Pour obtenir les performances souhaitées, et les garantir à long terme, les robots ISP System sont réalisés à partir de la technologie « moteurs linéaires » présentant les avantages suivants.

ENTRAINEMENT PAR MOTEURS LINEAIRES :

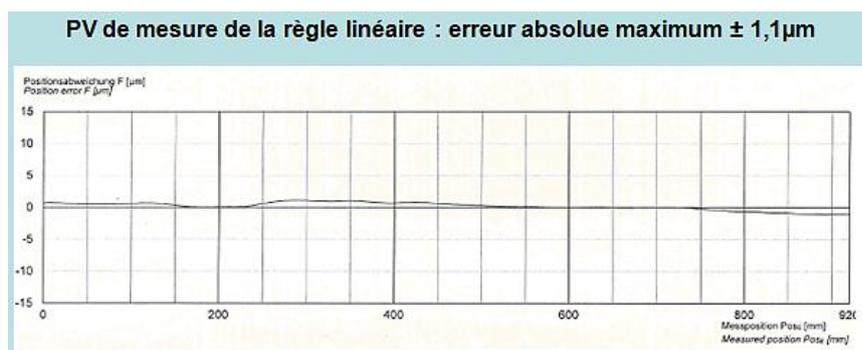
- Vitesses et accélérations élevées
- Positionnement en boucle fermée sur règle de mesure absolue
- Frottements limités aux seuls rails et patins de guidage
- Absence d'usure et de prise de jeu
- Entretien minimum

Pour garantir les performances du robot, et la rigidité des axes, les simulations suivantes sont aussi effectuées :



Pour une plus grande précision les robots ISP System intègre des **Règles linéaires absolues** de haute précision : pas de perte de position, positions des chariots obtenus à 0,1µm.

La précision de positionnements du robot est vérifiée grâce à un **Tracker laser** selon la norme ISO 9283 (Robots manipulateurs industriels — Critères de performance et méthodes d'essai correspondantes).



3 – Données techniques

CARACTERISTIQUES	SPECIFICATIONS
Charge utile :	100 kg
Courses de travail (X, Y, Z) :	X : 3000mm Y : 5000mm Z : 150mm
Rotation (en option) :	+/- 180° entrainement par moteur couple
Précision de positionnement :	+/- 50µm sur tout la zone de travail
Vitesse :	2 m/s
Guidage :	Guidage à rail DUO robuste et précis

ISP SYSTEM
Z.I. de la Herray
65500 VIC-EN-BIGORRE – France

+33 (0)5 62 33 44 44
contact@isp-system.fr

www.isp-system.fr

Capital de 1 000 000 € - SIRET : 410 675 078 00027 – APE : 71128 – TVA : FR 19 410 675 078