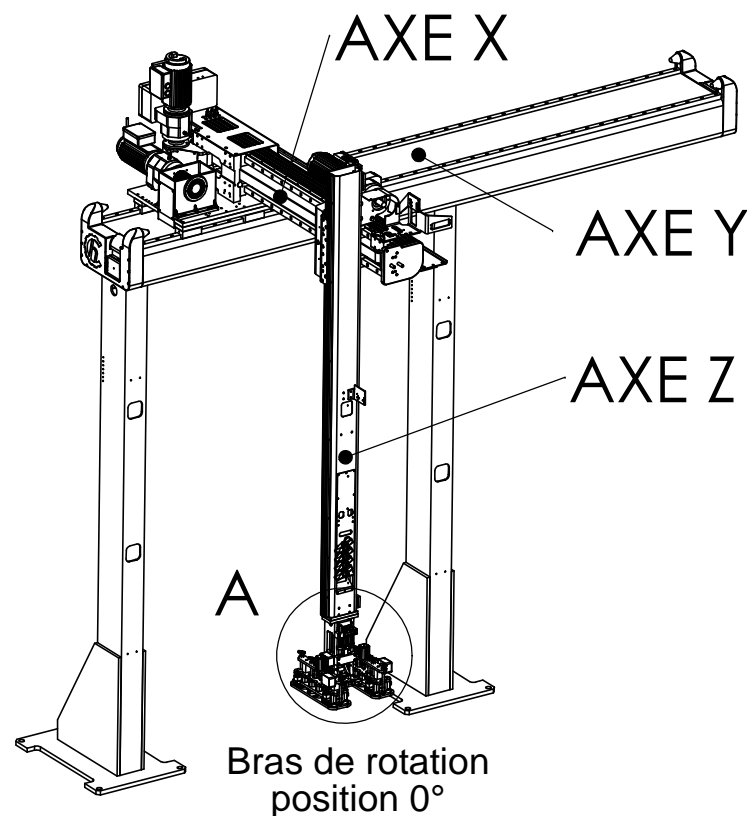
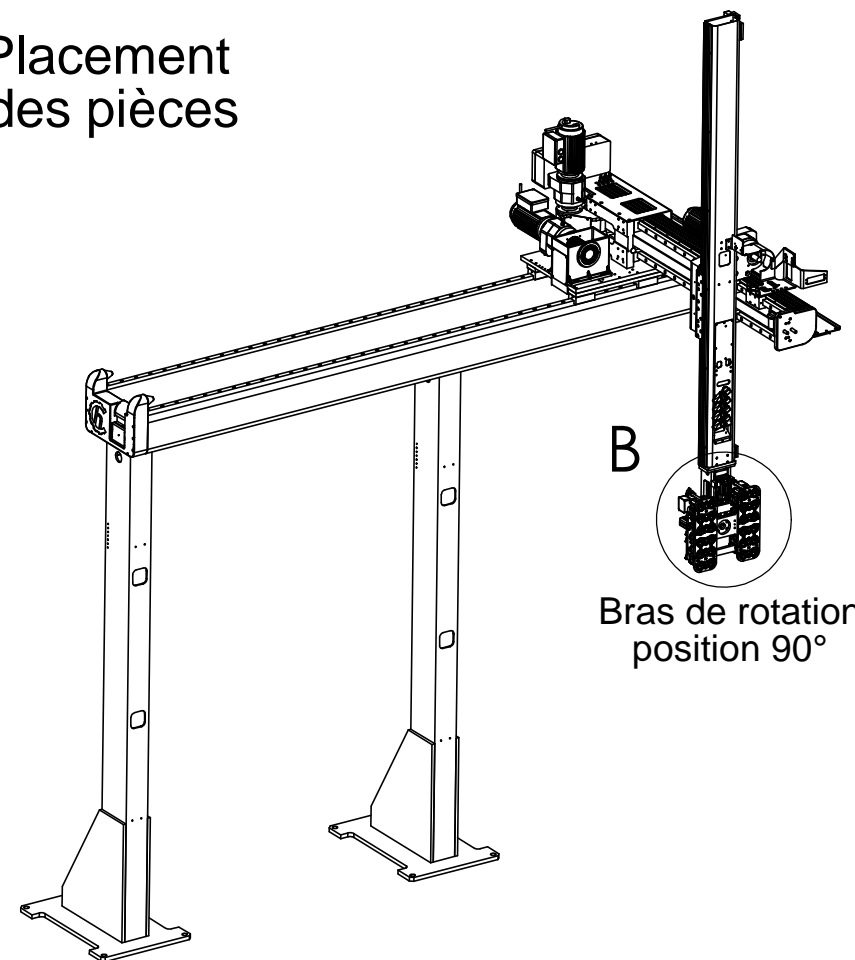


Chargement
des pièces



Placement
des pièces



**MISE EN SITUATION DU
BRAS DE ROTATION R1**

Le bras de rotation R1 permet le transfert de pièces d'une position initiale de chargement jusqu'à une position finale de placement des pièces dans la machine. Il est équipé d'un préhenseur.

Le bras de rotation prend 2 positions pendant le cycle du robot :

- position 0° : préhenseur horizontal (détail A)
- position 90° : préhenseur vertical (détail B)

Courses des axes :

- Axe X : 3200 mm
- Axe Y : 800 mm
- Axe Z : 1600 mm

