

이동 작업이 가능한 최초의 협업 7번째 축

Thomson Movotrak 코봇 이송 장치(CTU)는 최대 10미터의 수평 작업 범위를 갖춘 플러그 앤 플레이 시스템으로, 다양한 로봇 기능의 생산성을 높이는 데 도움이 됩니다. 유연한 장착 옵션으로, 시중에서 가장 큰 크기의 코봇과도 호환됩니다.



로봇 미포함

특징 및 장점

- 사용자 조정 충돌 감지 설정을 통해 사용자는 어플리케이션 요구 사항에 따라 7번째 축의 감도를 설정할 수 있습니다.
- 7번째 축 프리드라이브(freedrive)를 사용하면 프로그래밍 중에 손으로 움직이는 동작을 통해 리니어 중간 지점(linear waypoints)을 설정할 수 있습니다.
- 듀얼 리니어 유닛 디자인(Dual-linear-unit design)은 협동로봇 암이 완전히 확장된 경우에도 최대 모멘트 하중과 강성을 제공합니다.
- 유연한 장착 옵션(수평, 거꾸로, 벽면 장착)을 통해 사용자는 작업 공간을 최적화할 수 있습니다.

어플리케이션

- 대형 부품 테스트 및 검사
- 머신 텐딩(Machine tending)
- 자재 관리(Material handling)- 빈 피킹, 팔레트 및 포장
- 대규모 용접, 납땜, 연마 및 분배

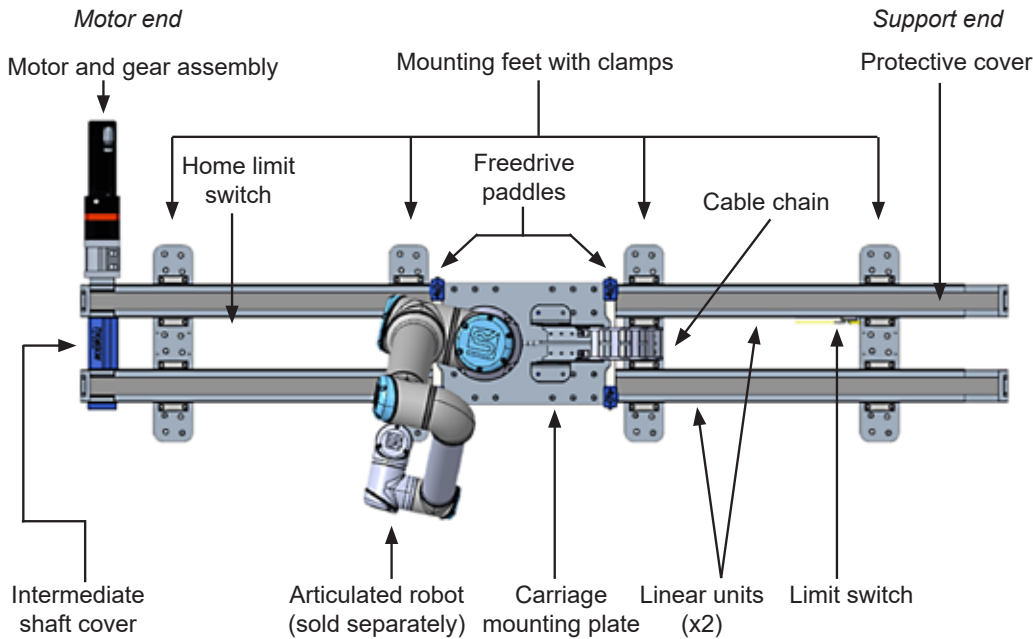
온라인 리소스

- [비디오](#): Movotrak CTU
- [신청](#): 실시간 교육/가상 디자인 상담





7번째 축의 기구 조립



포함: 듀얼 리니어 유닛, Kollmorgen 서보 모터, 정밀 기어헤드, 로봇용 캐리지 장착 플레이트, 프리드라이브 패들, 끝단 리미트 스위치, 케이블 매니지먼트, 제어 박스 및 7번째 축 충돌 감지 기능이 있는 소프트웨어, Universal Robots의 경우 URCap을 사용하여 UR 티치 팬던트에서 직접 프로그래밍 할 수 있습니다.

Ordering Key

Position	1	2	3	4	5	6
Example	CTU07	B	R	04500	UR20	A
1. CTU type and size CTU07 = Movotrak CTU size 07 (Movopart M75 linear unit)	2. Drive type B = belt drive		3. Motor configuration L = motor on left side R = motor on right side		5. Type and size of articulated robot UR05 = Universal Robot UR5e UR10 = Universal Robot UR10e UR16 = Universal Robot UR16e UR20 = Universal Robot UR20 UR30 = Universal Robot UR30 XXXX = Other robot options	
4. Stroke length XXXX = stroke in millimeters	left / right		6. Base plate A = Standard. For 45 series extrusion. B = For 50 mm series extrusion. C = For weldment. M10 holes. S = Custom holes for table/weldment. Contact Thomson.			

참고 사항

- ±25 µm/m 스트로크의 반복정도
- 라이트 워시다운(Light washdown) 옵션이 제공
자세한 내용은 Thomson에 문의하세요.

기존 선호하는 서보/보조 축 모터와 드라이브가 있나요?

Thomson 산업용 로봇 이송 장치 (RTU)를 사용하면 산업용 로봇 어플리케이션에 7번째 축을 빠르고 쉽게 장착할 수 있습니다. Thomson RediMount™ 모터 장착 어댑터 키트로 1분 이내에 모터를 통합하고 자체 로봇 제어를 사용하세요.

포함: 듀얼 리니어 유닛, 정밀 기어헤드, 모터 장착 어댑터 키트, 로봇용 캐리지 장착 플레이트, 끝단 리미트 스위치 및 케이블 매니지먼트.



로봇 미포함