



MC

Manipulateur Collaboratif de chargement et déchargement machine Option Dévracage 3D

Effectuer des opérations de chargement/déchargement.

Conçu à partir de composants présents dans l'industrie, il permet d'effectuer une immersion totale dans le monde industriel. Ce système permet l'apprentissage et l'approfondissement des technologies :

- De communication
- De détection
- La robotique collaborative
- La sécurité machine
- L'optimisation des flux de production

Appréhender l'intégration d'un système en périphérie machine en établissant la liaison avec le process



- Programmation robot / cobot
- Optimisation trajectoire
- Techniques de préhension
- Etude d'intégration
- Programmation des pages HTML
- Spécificité des robots collaboratifs
- Communication avec un automate
- Communication en Modbus TCP et en Profinet



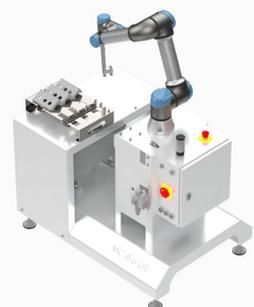
- BTS CRSA
- Licence
- Ingénieur

Absence de cartérisation
Flexible et facilement reprogrammable
Facilement déplaçable

Supports pédagogiques inclus

- Schémas
- Tutoriels

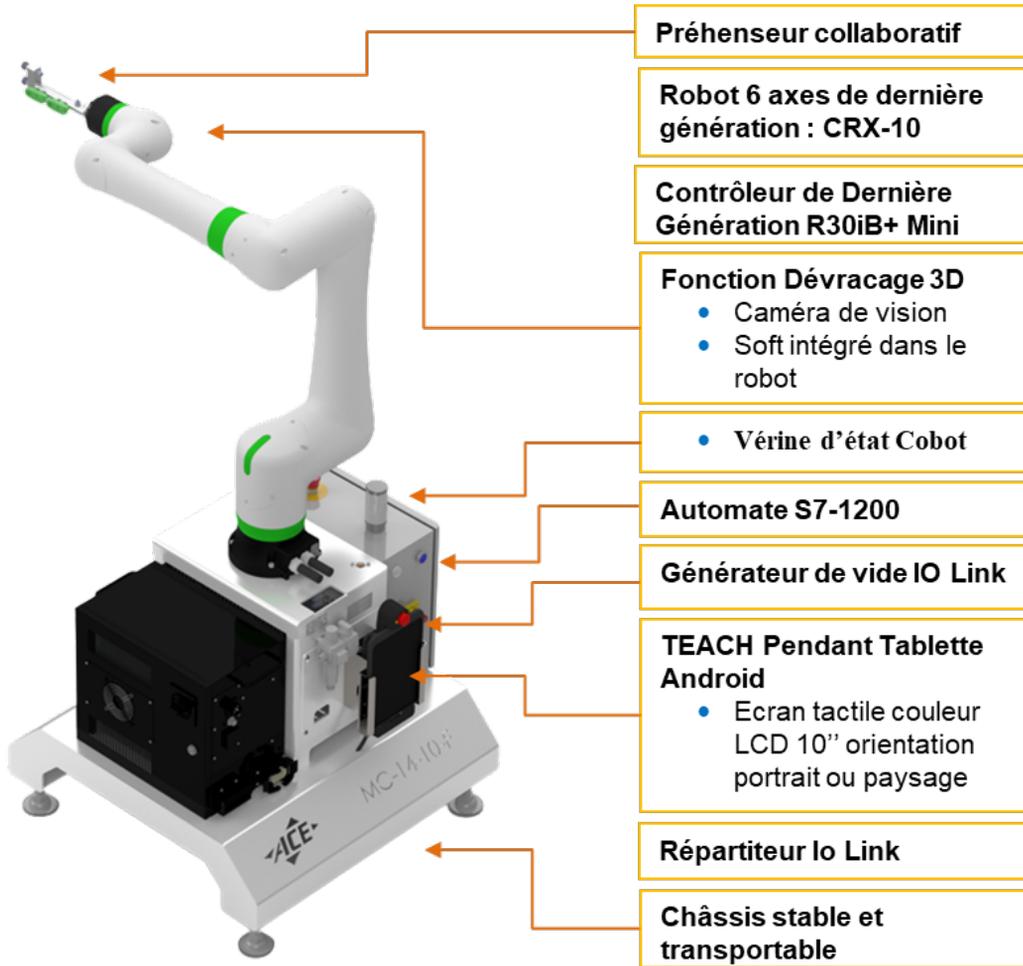
Variante UR



Robot collaboratif

Robot collaboratif FANUC

La machine MC 14-10-F est un poste fixe, facilement déplaçable qui se positionne en périphérie machine pour effectuer des opérations de chargement / déchargement



Outils disponibles

Pinces électriques



Outils spécifiques



Ventouse avec générateur de vide



Encombrement : H : 1800 mm / L : 800 mm / I : 800 mm | Masse : 160 kg