

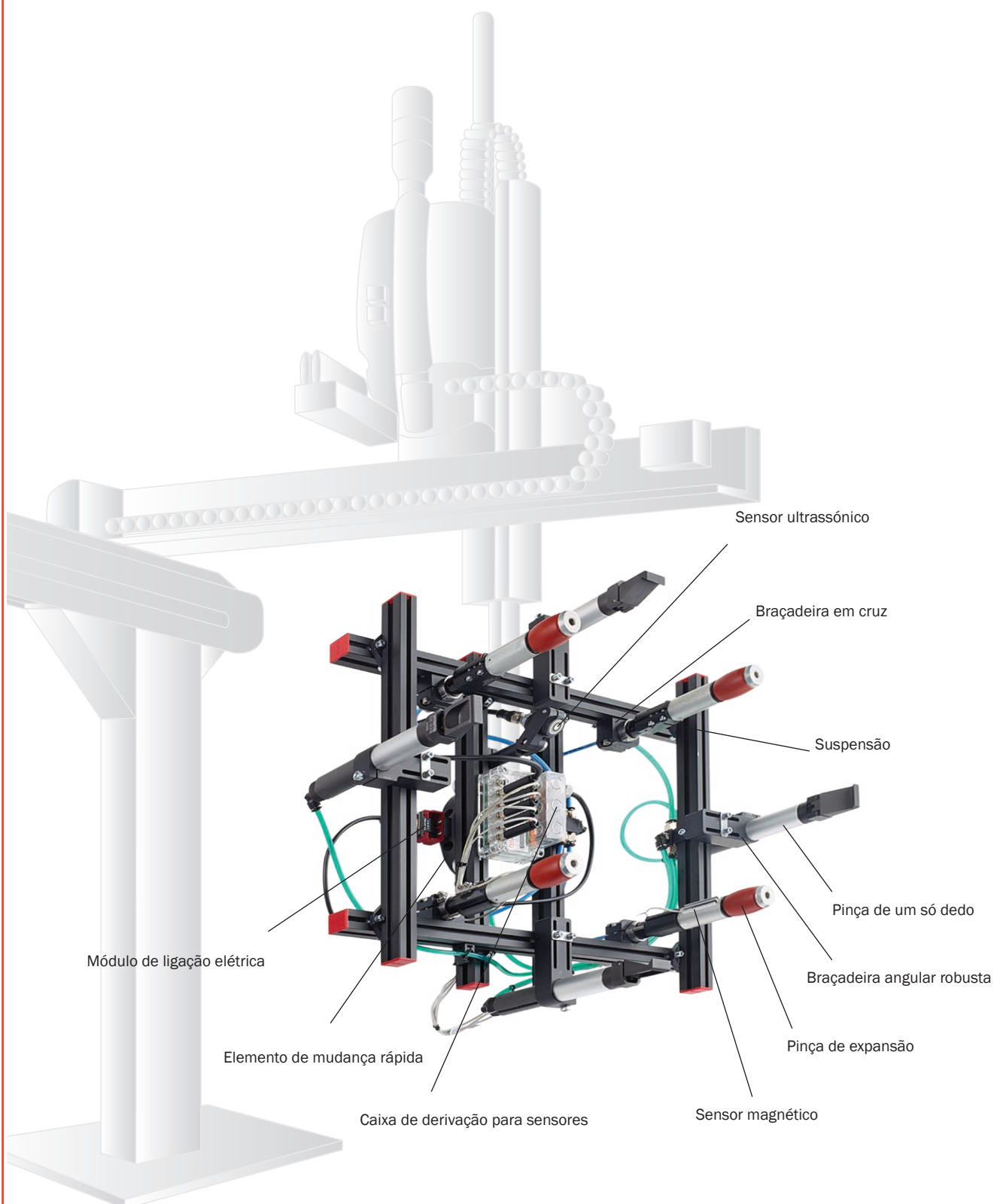
End of Arm Tooling

O que é o EOAT?

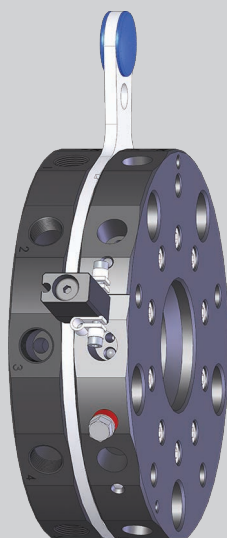
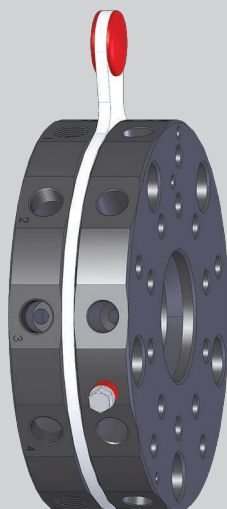
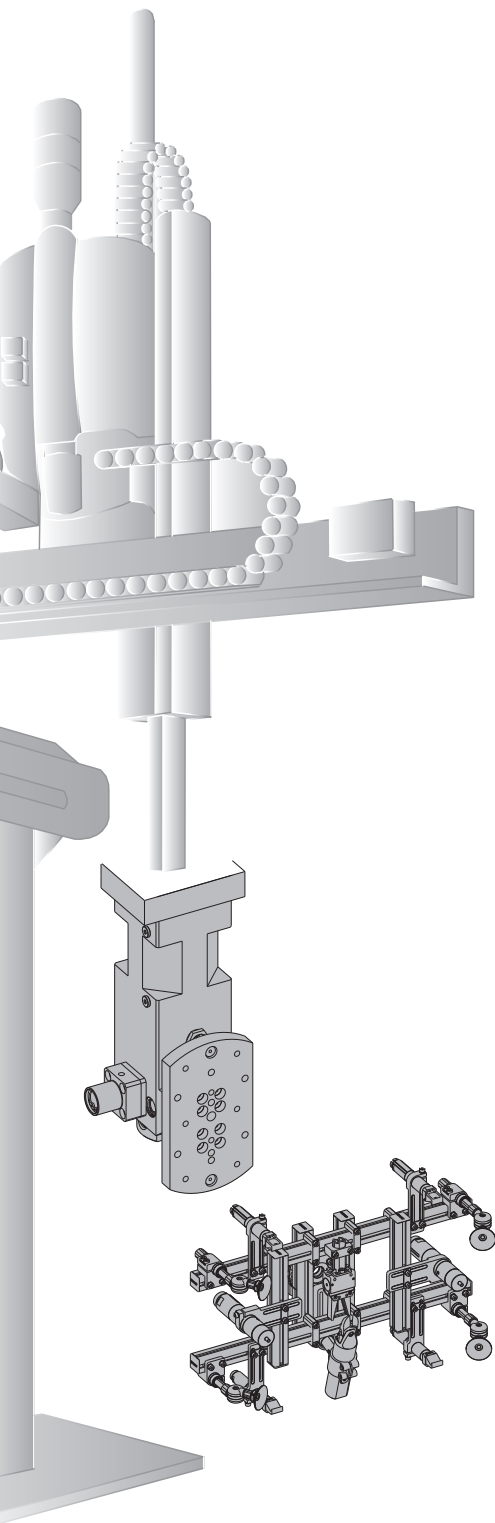
É uma mão-de-presa (com todos os elementos necessários) montado no robot para a extracção da peça moldada.

Tem as seguintes funções:

- Extrair a peça do molde;
- Agarrar firmemente;
- Separar a peça moldada do gito;
- Segurar os gitos após o corte;
- Colocar o gito na equipamento de reciclagem;
- Colocar a peça moldada numa palete ou num tapete transportador.

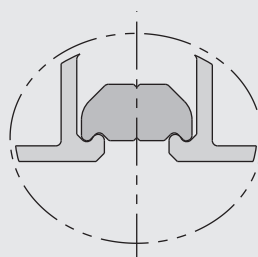
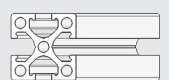
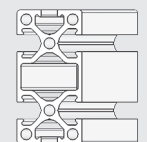
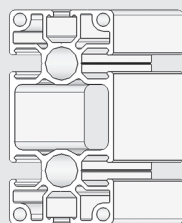


End of Arm



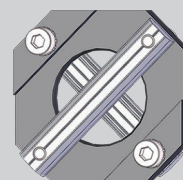
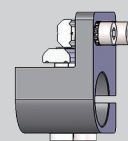
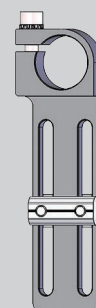
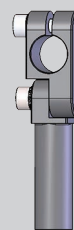
QC

- Elementos de mudança rápida para facilitar as ligações entre o robô e as EOATs.
- 15 modelos e 5 tamanhos até 75 kg de carga útil.
- Ligações pneumáticas e elétricas.
- Válvulas de ar.
- LOQC para fecho de segurança.
- RFID para identificação da EOAT.



EMB

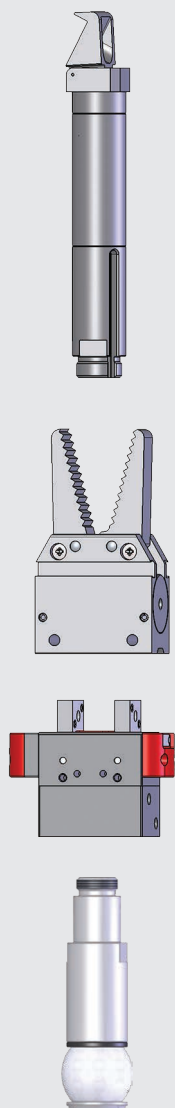
- Perfis de alumínio para estrutura da EOAT.
- Desenho de porca especial para uma fixação rígida.
- Anodização preta e prateada.
- Forma quadrada ou redonda.
- 15 tamanhos.



MFI

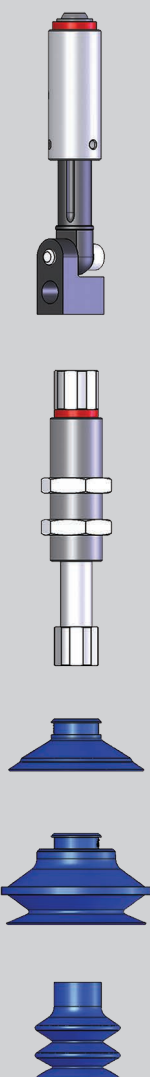
- Braçadeiras angulares para montagem do atuador na armação.
- Mais de 500 códigos para um posicionamento perfeito.

Tooling (EOAT)



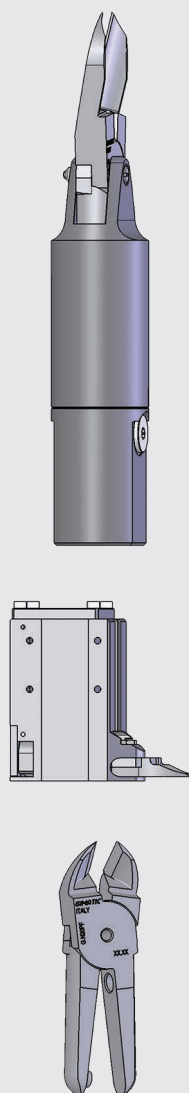
Pinças

- Pinças pneumáticas de um ou dois dedos.
- Pinça de expansão.
- Para agarrar a peça.
- Para agarrar os jitos.
- Para posicionamento rigoroso do enxerto.
- Mais de 200 códigos de EOAT dedicados.



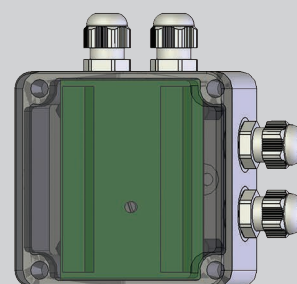
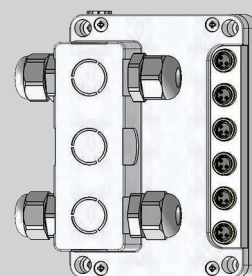
VS

- Suportes para ventosa.
- Suspensões com mola interior.
- Rotativo/a ou não rotativo/a.
- Materiais de borracha sem marcação.
- Mais de 500 códigos de PLÁSTICO dedicados.



GN

- Alicates para separação do jito.
- Tipo tesoura ou guilhotina.
- 10 tamanhos de alicates.
- Lâminas permutáveis.



SB

- Caixas de derivação para sensores, para processamento dos sinais dos atuadores.