

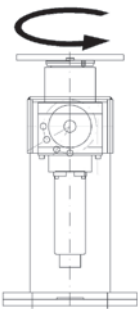
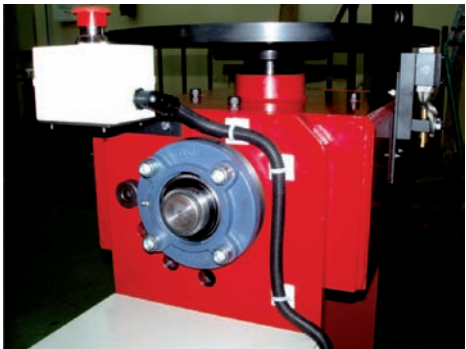
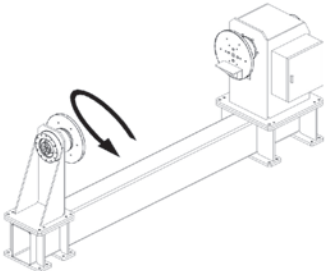
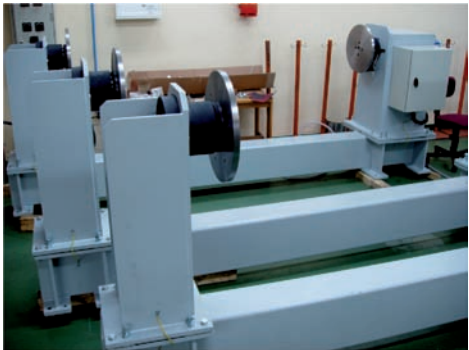
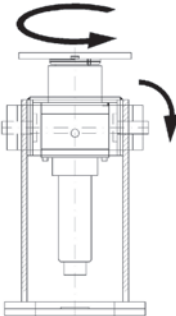
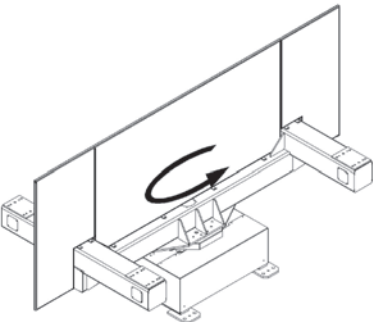
63-400 Ostrów Wielkopolski, ul. Krotoszyńska 35

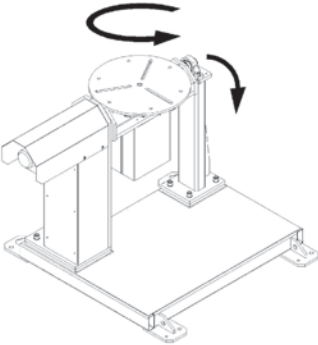
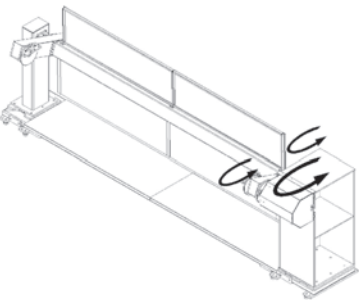
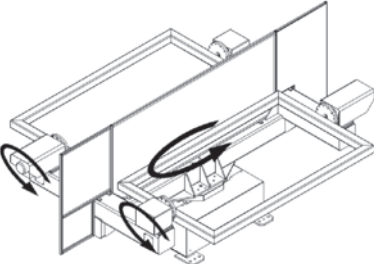
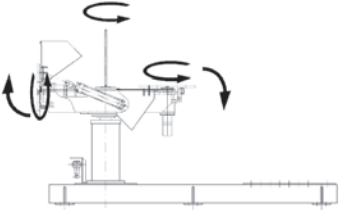
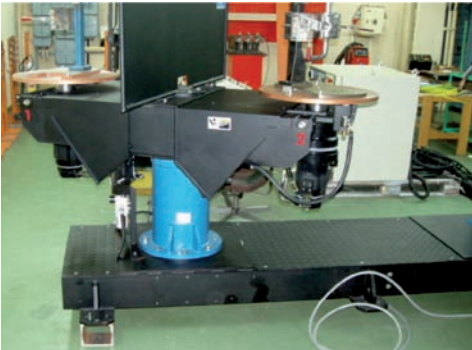
tel.: +48 62 73-72-528; 73-53-656

e-mail: robotyka@zap.com.pl

fax.: +48 62 73-72-997

http://www.zap-robotyka.com.pl

TYP	POZYCJONERY JEDNOOSIOWE	
PEV-1-150 -napęd -elektryczny -sterowanie -ciągłe lub skokowe -nośność -150 kg -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
PEH-1-150 -napęd -elektryczny -sterowanie -ciągłe lub skokowe -rozstaw tarcz -do 3000 mm -nośność -~300 kg -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
PEV-1-150 + przechył ręczny -napęd -elektryczny -sterowanie -ciągłe lub skokowe -nośność -150 kg -przechył ręczny -0°, 30°, 60°, 90° -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
PEV-1-150 dwustanowiskowy -napęd obrotu - elektryczny -zakres obrotu - 0°, 180° -blokada obrotu - pneumatyczna, -nośność -150 kg -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		

TYP	POZYCJONERY DWUOSIOWE	
PEHhv-2-200 -napęd -elektryczny -sterowanie -ciągłe -nośność -200 kg -przechył automatyczny –ciągły, w zakresie -90°, 0°, +90° -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
TYP	POZYCJONERY TRZYOSIOWE	
PEHh-3-200 -napęd obrotu głównego i obrotu tarcz -elektryczny -zakres obrotu tarcz - nx360° -sterowanie -ciągłe -nośność -200 kg -rozstaw tarcz -do 4000 mm -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
PEVh-3-150 -napęd obrotu głównego i obrotu tarcz –elektryczny -sterowanie -ciągłe -zakres obrotu tarcz - nx360° -nośność -250 kg -rozstaw tarcz -do 2000 mm -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
TYP	POZYCJONERY PIĘCIOOSIOWE	
PPVhv-5-150 -napęd obrotu głównego - elektryczny lub pneumatyczny -sterowanie obrotem tarcz - elektryczne, ciągłe -zakres obrotu tarcz - nx360° -przechył tarcz -pneumatyczny, do 90° -nośność -150 kg -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		

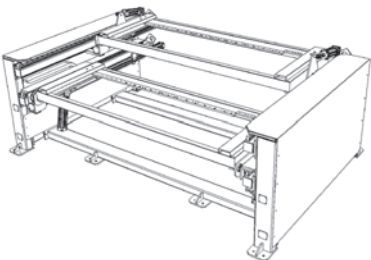
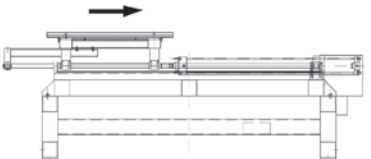
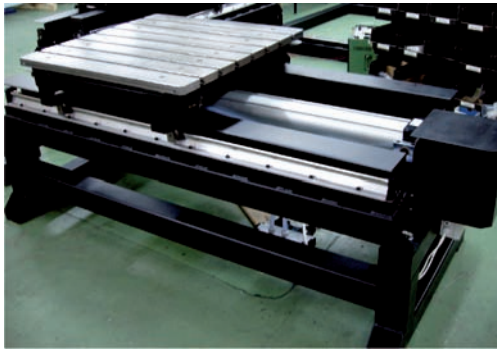
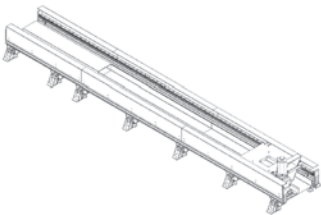
63-400 Ostrów Wielkopolski, ul. Krotoszyńska 35

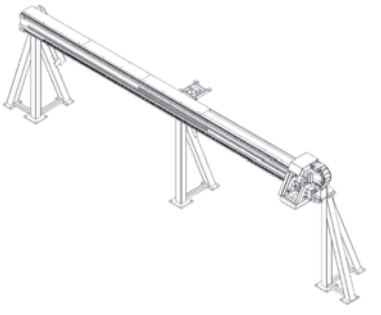
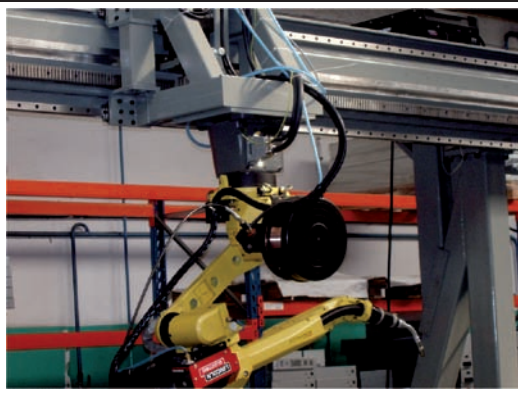
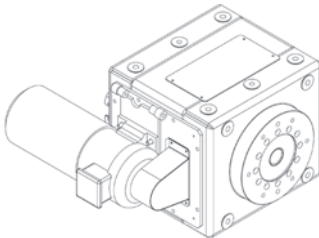
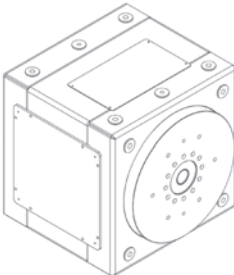
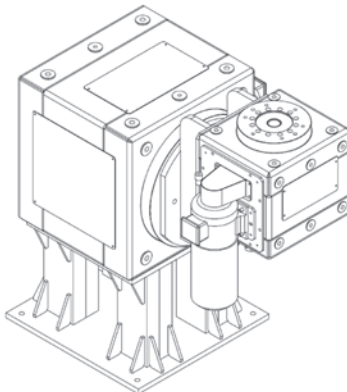
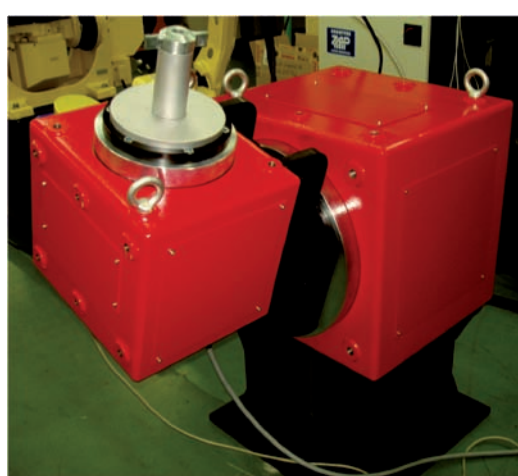
tel.: +48 62 73-72-528; 73-53-656

e-mail: robotyka@zap.com.pl

fax.: +48 62 73-72-997

<http://www.zap-robotyka.com.pl>

TYP	POZYCJONERY SZUFLADOWE	
SPH-4-400 -napęd przesuwu -pneumatyczny -zakres przesuwu -1200 mm -napęd podnoszenia przyrządów -pneumatyczny -przechył przyrządów do operatora -40° -prędkość ruchu -0,25 m/s -nośność dopuszczalna -400 kg -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
SPH-1-100 -napęd przesuwu -pneumatyczny -zakres przesuwu -do 1200 mm -nośność -~100 kg -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
TYP	POZYCJONERY LINIOWE (TORY JEZDNE)	
TPH-1-300/L -napęd przesuwu -pneumatyczny (siłownik bez tłoczyskowy) -zakres przesuwu -do 2000 mm -nośność dopuszczalna -~300 kg -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		
TEH-1-300/L -napęd przesuwu -elektryczny -sterowanie -ciągłe, w pełnym zakresie przesuwu -zakres przesuwu -1200 mm÷11200 mm -nośność -~300 kg÷1300 kg -powtarzalność pozycjonowania - $\pm 0,15$ mm		

TEH-1-300/L w wersji podwieszanej -napęd przesuwu –elektryczny -sterowanie –ciągle, w pełnym zakresie przesuwu -zakres przesuwu -2000÷9000 mm -wysokość położenia płyty pod mocow. robota – 2500÷3100mm -nośność ~300 kg -powtarzalność pozycjonowania - ±0,15 mm		
TYP	POZYCJONERY MODUŁOWE	
JEDNO-OSIOWE		
MEH-1-200 -nośność dopuszczalna - 200 kg -ruch obrotowy - nx360° -powtarzalność pozycjonowania - ±0,10 mm -praca jako zewnętrzna oś robota lub z automatycznym sterowaniem		
MEH-1-1000 -nośność dopuszczalna - 1000 kg -ruch obrotowy - nx360° -powtarzalność pozycjonowania - ±0,10 mm -praca jako zewnętrzna oś robota lub z automatycznym sterowaniem		
DWU-OSIOWE		
MODUŁ 1000kg+200kg -nośność dopuszczalna - 200 kg -ruch obrotowy - nx360° -powtarzalność pozycjonowania - ±0,10 mm -praca jako zewnętrzne osie robota lub z automatycznym sterowaniem		
*- moduły łączyć można ze sobą w różnych kombinacjach, w celu realizacji potrzebnego ruchu, *- istnieje możliwość umieszczenia silnika napędowego na zewnątrz, jak i wewnątrz modułu. Umieszczenie silnika napędowego wewnątrz modułu dotyczy silników „robotowych” pochodzących od producentów poszczególnych typów robotów i przeznaczonych do podłączenia do sterowników osi tych robotów.		