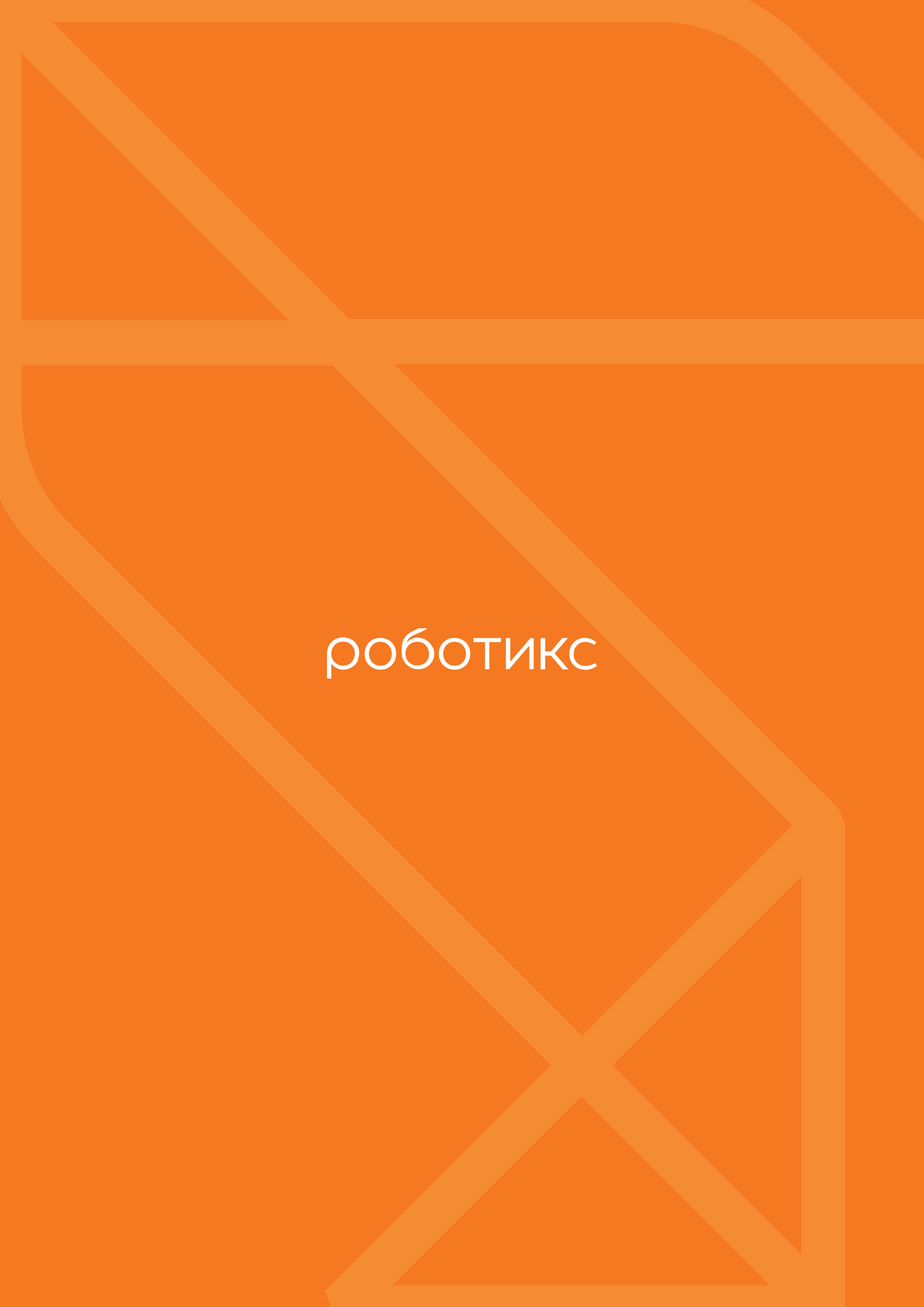




РОБОТИЗИРОВАННЫЕ РЕШЕНИЯ

«Информационные технологии будущего» —
ваш надежный партнер в цифровой
трансформации производства.



роботикс

Компания «Информационные технологии будущего» является официальным стратегическим партнером Shandong Kewei Robotics (KOWELL) в России.

KOWELL –
высокотехнологичное
предприятие КНР.

Входит
в ТОП-

50

инновационных компаний–
производителей
промышленных роботов.

ТИПЫ ПРОМЫШЛЕННЫХ РОБОТОВ В НАШИХ ПРОЕКТАХ

Небольшие шести-осевые настольные роботы

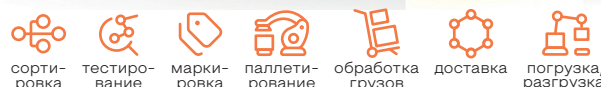
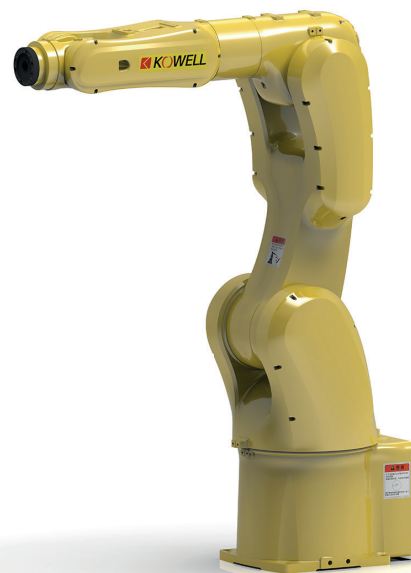
Робот-манипулятор KW1007B-740

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **7** кг

с рабочим радиусом

740 мм



Модель		KW1007B-740	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		7 кг	
Рабочий радиус		740 мм	
Точность позиционирования		±0.02 мм	
Максимальный вес		45 кг	
Мощность		3.0 кВА	
Способ установки		Напольная установка, установка на кронштейне, подвесной монтаж	
Уровень защиты		Эквивалент IP67	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Сортировка, тестирование, маркировка, сборка, обработка, доставка, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±170°
		J2	-140° +80°
		J3	-75° +200°
	Ось манипулятора	J4	±190°
		J5	±130°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	300°/S
		J2	300°/S
		J3	400°/S
	Ось манипулятора	J4	550°/S
		J5	560°/S
		J6	975°/S

Небольшие шести-осевые настольные роботы

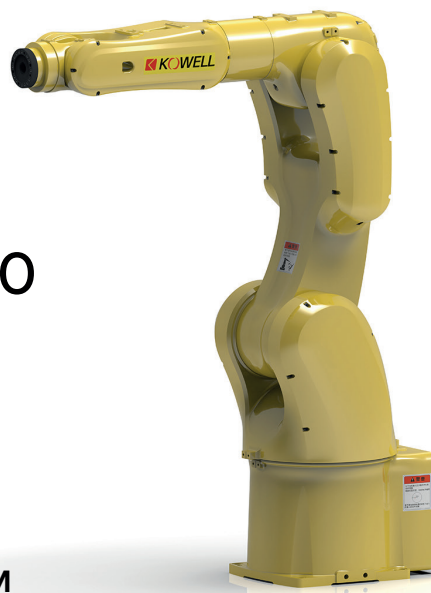
Робот-манипулятор KW1010B-920

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **10** кг

с рабочим радиусом

920 мм



сорти-
ровка



тестиро-
вание



марки-
ровка



паллети-
рование



обработка
грузов



доставка



погрузка/
разгрузка

Модель		KW1010B-920	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		10 кг	
Рабочий радиус		920 мм	
Точность позиционирования		±0.02 мм	
Максимальный вес		47 кг	
Мощность		3.0 кВА	
Способ установки		Напольная установка, установка на кронштейне, подвесной монтаж	
Уровень защиты		Эквивалент IP65	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Сортировка, тестирование, маркировка, сборка, обработка, доставка, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±170°
		J2	-140° +80°
		J3	-75° +200°
	Ось манипулятора	J4	±190°
		J5	±130°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	300°/S
		J2	300°/S
		J3	400°/S
	Ось манипулятора	J4	550°/S
		J5	560°/S
		J6	975°/S

Универсальные шестиосевые роботы

Робот-манипулятор KW1012B-1550

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **12** кг

с рабочим
радиусом

1550 мм



Модель		KW1012B-1550	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		12 кг	
Рабочий радиус		1550 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		210 кг	
Мощность		4.5 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP56/IP67	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±170°
		J2	+80° -145°
		J3	+145° -75°
	Ось манипулятора	J4	±190°
		J5	+20° -200°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	257°/S
		J2	223°/S
		J3	257°/S
	Ось манипулятора	J4	272°/S
		J5	275°/S
		J6	540°/S

Универсальные шестиосевые роботы

Робот-манипулятор KW1015B-1700

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **15** кг

с рабочим
радиусом

1700 мм



Модель		KW1015B-1700	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		15 кг	
Рабочий радиус		1700 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		215 кг	
Мощность		2.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±170°
		J2	+90° -145°
		J3	+125° -81°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±125°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	220°/S
		J2	180°/S
		J3	220°/S
	Ось манипулятора	J4	270°/S
		J5	272°/S
		J6	380°/S

Универсальные шестиосевые роботы

Робот-манипулятор KW1020B-2000

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **20** кг

с рабочим
радиусом

2000 мм



Модель		KW1020B-2000	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		20 кг	
Рабочий радиус		2000 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		195 кг	
Мощность		3.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	Ј1	±180°
		Ј2	+90° -160°
		Ј3	+165° -85°
	Ось манипулятора	Ј4	±170°
		Ј5	±130°
		Ј6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	Ј1	220°/S
		Ј2	180°/S
		Ј3	200°/S
	Ось манипулятора	Ј4	360°/S
		Ј5	360°/S
		Ј6	400°/S

Универсальные шестиосевые роботы

Робот-манипулятор KW1030B-1850

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **30** кг

с рабочим
радиусом

1850 мм



Модель		KW1030B-1850	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		30 кг	
Рабочий радиус		1850 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		190 кг	
Мощность		3.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	Ј1	±180°
		Ј2	+90° -160°
		Ј3	+165° -85°
	Ось манипулятора	Ј4	±170°
		Ј5	±130°
		Ј6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	Ј1	220°/S
		Ј2	180°/S
		Ј3	200°/S
	Ось манипулятора	Ј4	360°/S
		Ј5	360°/S
		Ј6	400°/S

Универсальные шестиосевые роботы

Робот-манипулятор KW1035B-1850

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **35** кг

с рабочим
радиусом

1850 мм



Модель		KW1035B-1850	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		35 кг	
Рабочий радиус		1850 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		190 кг	
Мощность		3.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	└J1	±180°
		└J2	+90° -160°
		└J3	+165° -85°
	Ось манипулятора	└J4	±170°
		└J5	±130°
		└J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	└J1	220°/S
		└J2	180°/S
		└J3	200°/S
	Ось манипулятора	└J4	360°/S
		└J5	360°/S
		└J6	400°/S

Универсальные шестиосевые роботы

Робот-манипулятор KW1050B-2100

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **50** кг

с рабочим
радиусом

2100 мм



Модель		KW1050B-2100	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		50 кг	
Рабочий радиус		2100 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		540 кг	
Мощность		5.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	-90° +135°
		J3	-185° +75°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±130°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	170°/S
		J2	120°/S
		J3	185°/S
	Ось манипулятора	J4	255°/S
		J5	255°/S
		J6	320°/S

Универсальные шестиосевые роботы

Робот-манипулятор KW1070B-2100

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **70** кг

с рабочим
радиусом

2100 мм



Модель		KW1070B-2100	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		70 кг	
Рабочий радиус		2100 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		540 кг	
Мощность		5.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	-90° +135°
		J3	-185° +75°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±130°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	175°/S
		J2	135°/S
		J3	170°/S
	Ось манипулятора	J4	240°/S
		J5	245°/S
		J6	350°/S

Универсальные шестиосевые роботы

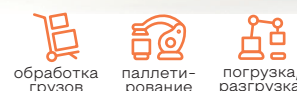
Робот-манипулятор KW1080B-2200

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **80** кг

с рабочим
радиусом

2200 мм



Модель		KW1080B-2200	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		80 кг	
Рабочий радиус		2200 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		540 кг	
Мощность		5.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	+90° -135°
		J3	+185° -75°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±130°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	175°/S
		J2	135°/S
		J3	170°/S
	Ось манипулятора	J4	240°/S
		J5	245°/S
		J6	350°/S

Универсальные шестиосевые роботы

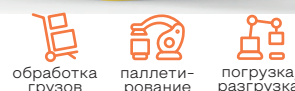
Робот-манипулятор KW1080B-2700

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **80** кг

с рабочим
радиусом

2700 мм



Модель		KW1080B-2700	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		80 кг	
Рабочий радиус		2700 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		570 кг	
Мощность		5.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	+90° -135°
		J3	-185° +75°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±130°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	170°/S
		J2	120°/S
		J3	185°/S
	Ось манипулятора	J4	255°/S
		J5	255°/S
		J6	320°/S

Шестиосевые роботы повышенной грузоподъемности

Робот-манипулятор KW1130B-3200

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **130** кг

с рабочим радиусом

3200 мм



Модель		KW11300B-3200	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		130 кг	
Рабочий радиус		3200 мм	
Точность позиционирования		±0.06 мм	
Максимальный вес		1050 кг	
Мощность		11 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	Ј1	±180°
		Ј2	-60° +90°
		Ј3	-150° +80°
	Ось манипулятора	Ј4	±180°
		Ј5	±125°
		Ј6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	Ј1	110°/S
		Ј2	100°/S
		Ј3	100°/S
	Ось манипулятора	Ј4	150°/S
		Ј5	140°/S
		Ј6	190°/S

Шестиосевые роботы повышенной грузоподъемности

Робот-манипулятор KW1160B-3200

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **160** кг

с рабочим радиусом

3200 мм



Модель		KW1160B-3200	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		160 кг	
Рабочий радиус		3200 мм	
Точность позиционирования		±0.06 мм	
Максимальный вес		1050 кг	
Мощность		11 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	Ј1	±180°
		Ј2	-60° +90°
		Ј3	-150° +80°
	Ось манипулятора	Ј4	±180°
		Ј5	±125°
		Ј6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	Ј1	110°/S
		Ј2	100°/S
		Ј3	100°/S
	Ось манипулятора	Ј4	150°/S
		Ј5	140°/S
		Ј6	190°/S

Шестиосевые роботы повышенной грузоподъемности

Робот-манипулятор KW1170B-2700

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **170** кг

с рабочим радиусом

2700 мм



Модель		KW1170B-2700	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		170 кг	
Рабочий радиус		2700 мм	
Точность позиционирования		±0.06 мм	
Максимальный вес		1020 кг	
Мощность		11 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	-60° +90°
		J3	-150° +80°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±125°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	120°/S
		J2	110°/S
		J3	120°/S
	Ось манипулятора	J4	200°/S
		J5	210°/S
		J6	265°/S

Шестиосевые роботы повышенной грузоподъемности

Робот-манипулятор KW1220B-2700

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **220** кг

с рабочим радиусом

2700 мм



Модель		KW1220B-2700	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		220 кг	
Рабочий радиус		2700 мм	
Точность позиционирования		±0.06 мм	
Максимальный вес		1020 кг	
Мощность		11 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	Ј1	±180°
		Ј2	-60° +90°
		Ј3	-150° +80°
	Ось манипулятора	Ј4	±180°
		Ј5	±125°
		Ј6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	Ј1	100°/S
		Ј2	72°/S
		Ј3	95°/S
	Ось манипулятора	Ј4	110°/S
		Ј5	110°/S
		Ј6	151°/S

Шестиосевые роботы повышенной грузоподъемности

Робот-манипулятор KW1220B-3200

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **220** кг

с рабочим радиусом

3200 мм



Модель		KW1220B-3200	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		220 кг	
Рабочий радиус		3200 мм	
Точность позиционирования		±0.06 мм	
Максимальный вес		1050 кг	
Мощность		11 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	-60° +90°
		J3	-150° +80°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±125°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	110°/S
		J2	100°/S
		J3	100°/S
	Ось манипулятора	J4	150°/S
		J5	140°/S
		J6	190°/S

Шестиосевые роботы повышенной грузоподъемности

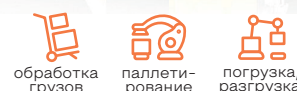
Робот-манипулятор KW1280B-2700

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **280** кг

с рабочим радиусом

2700 мм



Модель		KW1280B-2700	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		280 кг	
Рабочий радиус		2700 мм	
Точность позиционирования		±0.06 мм	
Максимальный вес		1020 кг	
Мощность		11 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	-60° +90°
		J3	-150° +80°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±125°
		J6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	100°/S
		J2	72°/S
		J3	95°/S
	Ось манипулятора	J4	110°/S
		J5	110°/S
		J6	151°/S

Четырехосевые роботы для погрузки и паллетирования

Робот KW1010M-1500

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **10** кг

с рабочим
радиусом

1500 мм



Модель		KW1010M-1500	
Тип		Вертикальный шарнир с 4 осями	
Грузоподъемность		10 кг	
Рабочий радиус		1500 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		165 кг	
Мощность		3.0 кВА	
Способ установки		Напольная установка, установка на кронштейне, подвесной монтаж	
Уровень защиты		Эквивалент IP56/IP67	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±170°
		J2	-32° +80°
		J3	+20° -90°
	Ось манипулятора	J4	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	223°/S
		J2	173°/S
		J3	300°/S
	Ось манипулятора	J4	480°/S

Четырехосевые роботы для погрузки и паллетирования

Робот KW1030M-1835

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **30** кг

с рабочим
радиусом

1835 мм



Модель		KW1030M-1835	
Тип		Вертикальный шарнир с 4 осями	
Грузоподъемность		30 кг	
Рабочий радиус		1835 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		220 кг	
Мощность		3.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±170°
		J2	-45° +105°
		J3	-20° +105°
	Ось манипулятора	J4	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	172°/S
		J2	172°/S
		J3	212°/S
	Ось манипулятора	J4	350°/S

Четырехосевые роботы для погрузки и паллетирования

Робот KW1060M-2100

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **60** кг

с рабочим радиусом

2100 мм



Модель		KW1060M-2100	
Тип		Вертикальный шарнир с 4 осями	
Грузоподъемность		60 кг	
Рабочий радиус		2100 мм	
Точность позиционирования		±0.2 мм	
Максимальный вес		500 кг	
Мощность		5.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	-35° +90°
		J3	-15° +110°
	Ось манипулятора	J4	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	170°/S
		J2	148°/S
		J3	185°/S
	Ось манипулятора	J4	285°/S

Четырехосевые роботы для погрузки и паллетирования

Робот KW1120M-2400

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **120** кг

с рабочим
радиусом

2400 мм



обработка
грузов



паллети-
рование



погрузка/
разгрузка

Модель		KW1120M-2400	
Тип		Вертикальный шарнир с 4 осями	
Грузоподъемность		120 кг	
Рабочий радиус		2400 мм	
Точность позиционирования		±0.2 мм	
Максимальный вес		1020 кг	
Мощность		11 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	+45° -85°
		J3	-20° -120°
	Ось манипулятора	J4	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	100°/S
		J2	104°/S
		J3	104°/S
	Ось манипулятора	J4	290°/S

Четырехосевые роботы для погрузки и паллетирования

Робот KW1180M-3200

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **180** кг

с рабочим
радиусом

3200 мм



обработка
грузов



паллети-
рование



погрузка/
разгрузка

Модель		KW1180M-3200	
Тип		Вертикальный шарнир с 4 осями	
Грузоподъемность		180 кг	
Рабочий радиус		3200 мм	
Точность позиционирования		±0.2 мм	
Максимальный вес		1150 кг	
Мощность		11 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	-41° +90°
		J3	-17° -115°
	Ось манипулятора	J4	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	100°/S
		J2	95°/S
		J3	104°/S
	Ось манипулятора	J4	290°/S

Четырехосевые роботы для погрузки и паллетирования

Робот KW1300B-3200

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **300** кг

с рабочим
радиусом

3200 мм



Модель		KW1300M-3200	
Тип		Вертикальный шарнир с 4 осями	
Грузоподъемность		300 кг	
Рабочий радиус		3200 мм	
Точность позиционирования		±0.2 мм	
Максимальный вес		1200 кг	
Мощность		12 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	-41° +90°
		J3	-17° -115°
	Ось манипулятора	J4	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	100°/S
		J2	95°/S
		J3	100°/S
	Ось манипулятора	J4	200°/S

Роботы-паллетайзеры

Робот KW1030D-1800

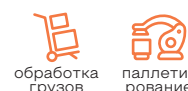


Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **30** кг

с рабочим радиусом

1800 мм



Модель		KW1030D-1800	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		30 кг	
Рабочий радиус		1800 мм	
Точность позиционирования		±0.1 мм	
Максимальный вес		400 кг	
Мощность		2.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±180°
		J2	±180°
		J3	±160°
	Ось манипулятора	J4	±180°
		J5	±360°
	Подъемная шахта	0-600 мм	
Максимальная скорость	Основная ось	J1	120°/S
		J2	120°/S
		J3	140°/S
	Ось манипулятора	J4	180°/S
		J5	180°/S
	Подъемная шахта	200 мм/с	

Роботы-паллетайзеры

Робот KW1040D-2000

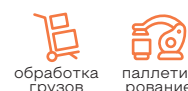


Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **40** кг

с рабочим радиусом

2000 мм



Модель		KW1040D-2000	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		40 кг	
Рабочий радиус		2000 мм	
Точность позиционирования		±0.08 мм	
Максимальный вес		750 кг	
Мощность		3.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±170°
		J2	+90° -160°
		J3	+165° -85°
	Ось манипулятора	J4	±170°
		J5	±360°
	Подъемная шахта	0-600 мм	
Максимальная скорость	Основная ось	J1	220°/S
		J2	180°/S
		J3	200°/S
	Ось манипулятора	J4	360°/S
		J5	400°/S
	Подъемная шахта	200 мм/с	

Сварочные роботы

Робот KW1010B-1440



Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **10** кг

с рабочим радиусом

1440 мм



Модель		KW1010B-1440	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		10 кг	
Рабочий радиус		1440 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		160 кг	
Мощность		2.0 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP56/IP67	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Сварка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±167°
		J2	+80° -145°
		J3	+145° -75°
	Ось манипулятора	J4	±190°
		J5	+50° -210°
		J6	±220°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	285°/S
		J2	247°/S
		J3	285°/S
	Ось манипулятора	J4	392°/S
		J5	272°/S
		J6	1353°/S

Сварочные роботы

Робот KW1012B-2010

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **12** кг

с рабочим
радиусом

2010 мм



Модель		KW1012B-2010	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		12 кг	
Рабочий радиус		2010 мм	
Точность позиционирования		±0.05 мм	
Максимальный вес		313 кг	
Мощность		4.5 кВА	
Способ установки		Напольная установка, установка на кронштейне, подвесной монтаж	
Уровень защиты		Эквивалент IP56/IP67	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Сварка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	±165°
		J2	+80° -145°
		J3	+145° -75°
	Ось манипулятора	J4	±190°
		J5	+50° -210°
		J6	±220°
Максимальная скорость	Основная ось	J1	203°/S
		J2	203°/S
		J3	214°/S
	Ось манипулятора	J4	392°/S
		J5	276°/S
		J6	1356°/S

Коллаборативные роботы (коботы)

Робот KW1020X-1800

Манипулятор может
выдерживать нагрузку

до **20** кг

с рабочим
радиусом

1800 мм



Модель		KW1020X-1800	
Тип		Вертикальный шарнир с 6 осями	
Грузоподъемность		20 кг	
Рабочий радиус		1800 мм	
Точность позиционирования		±0.03 мм	
Максимальный вес		68 кг	
Мощность		1.5 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, паллетирование, погрузка и разгрузка	
Диапазон действия	Основная ось	Ј1	±180°
		Ј2	±180°
		Ј3	±160°
	Ось манипулятора	Ј4	±180°
		Ј5	±180°
		Ј6	±360°
Максимальная скорость	Основная ось	Ј1	120°/S
		Ј2	120°/S
		Ј3	120°/S
	Ось манипулятора	Ј4	150°/S
		Ј5	180°/S
		Ј6	180°/S

Упаковочные роботы

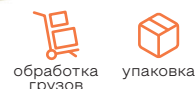
Робот KW1140Z-2400

Манипулятор может выдерживать нагрузку

до **140** кг

с рабочим радиусом

2400 мм



Модель		KW1140Z-2400	
Тип		Вертикальный шарнир с 2 осями	
Грузоподъемность		140 кг	
Рабочий радиус		2400 мм	
Точность позиционирования		±0.2 мм	
Максимальный вес		750 кг	
Мощность		7.5 кВА	
Способ установки		Напольное крепление	
Уровень защиты		Эквивалент IP54	
Применимые условия		0-45°C, 20-80% относительной влажности (отсутствие конденсации)	
Основные области применения		Обработка грузов, упаковка	
Диапазон действия	Основная ось	J1	
		J2	+45° -85°
		J3	+20° -120°
	Ось манипулятора	J4	
		J5	
		J6	
Максимальная скорость	Основная ось	J1	
		J2	104°/S
		J3	104°/S
	Ось манипулятора	J4	
		J5	
		J6	

Специализированные взрывозащитные роботы

Серия взрывозащищенных роботов с грузоподъемностью от 5 до 300 кг для решения разнообразных производственных задач. Продуктовая линейка включает манипуляторы, пульты программирования, шкафы управления, а также интегрированные интеллектуальные системы для паллетирования, сварки и других применений.



Преимущества

Превосходный уровень взрывозащиты — основа безопасности

01/

- Получена национальная авторитетная сертификация по взрывозащите;
- Строгое соответствие национальным стандартам;
- Комплексное повышение уровня безопасности;
- Маркировка взрывозащиты;
- Надежная работа в агрессивных промышленных средах, включая наличие легковоспламеняющихся газов, взрывоопасной пыли и аналогичных факторов.

Многоуровневая взрывозащита — минимизация рисков до нуля

02/

- Система взрывозащиты с избыточным давлением и компенсацией утечек, использующая изоляцию источников зажигания, обеспечивает высокую и надежную герметичность;
- Применение нескольких технологий уплотнения корпуса формирует комбинированную взрывозащищенную конструкцию с внутренней безопасностью и поддержанием избыточного давления;
- Встроенная система мониторинга давления в реальном времени гарантирует контроль безопасности на всех этапах работы, сводя риск взрыва практически к нулю.

Высокий уровень защиты от проникновения воды и пыли

03/

Конструкция манипулятора выполнена в едином герметичном исполнении. Обеспечен уровень защиты IP65, эффективно предотвращающий попадание брызг воды и пыли любого типа, что гарантирует безопасность внутренних компонентов оборудования.



Применение

Ключевые отрасли применения



Автомобилестроение



Нефтегазохимическая
промышленность



Оборонно-
промышленный комплекс



Окрасочные
производства



Фармацевтика

Типовые сценарии использования



выполнение
высокорисковых операций
в военном производстве



при нанесении порошковых
и лакокрасочных покрытий,
топливной инъекции



при транспортировке легко-
воспламеняющихся и взрыво-
опасных материалов



при полировке
и шлифовке

Система интеллектуального взаимодействия OPIS – инновационный подход к управлению роботами



Без написания кода

01/

Все управление происходит через экран диагональю 15,5", а простой графический интерфейс понятен любому оператору.

Не требуется знание языков программирования — настройка выполняется визуальными инструментами.

Всего шесть параметров

02/

Настройка паллетирования требует указания только 6-ти базовых параметров вместо сотен строк программного кода: размеры коробки, размеры паллета, схема укладки, зазоры, высота подъема и скорость работы.

3D-визуализация

03/

Просто перетащите модель коробки на виртуальный паллет — система покажет результат укладки в режиме реального времени. Оператор видит, как будет выглядеть финальная укладка еще до запуска робота.

100+ готовых шаблонов

04/

Библиотека проверенных решений для разных отраслей: пищевая, химическая, производство строительных материалов и многие другие. Выбирайте готовый шаблон под ваш тип продукции и адаптируйте под конкретные условия.

10 минут на смену формата

05/

Идеально для предприятий с малыми сериями и частыми перенастройками — отсутствие простоя оборудования и максимальная гибкость производства. Переход на новый тип продукции занимает считанные минуты вместо часов.

Минимальное время обучения

06/

Операторы осваивают систему за 1-2 дня благодаря интуитивному интерфейсу. Не требуется длительное обучение программированию — достаточно базовых знаний работы с компьютером.

Компания «Информационные технологии будущего»

8 495 969 55 32
info@itb-robotics.ru
itb-robotics.ru

Наш шоурум
находится по адресу:

Москва, ул. Обручева
52, с.3





itb-robotics.ru