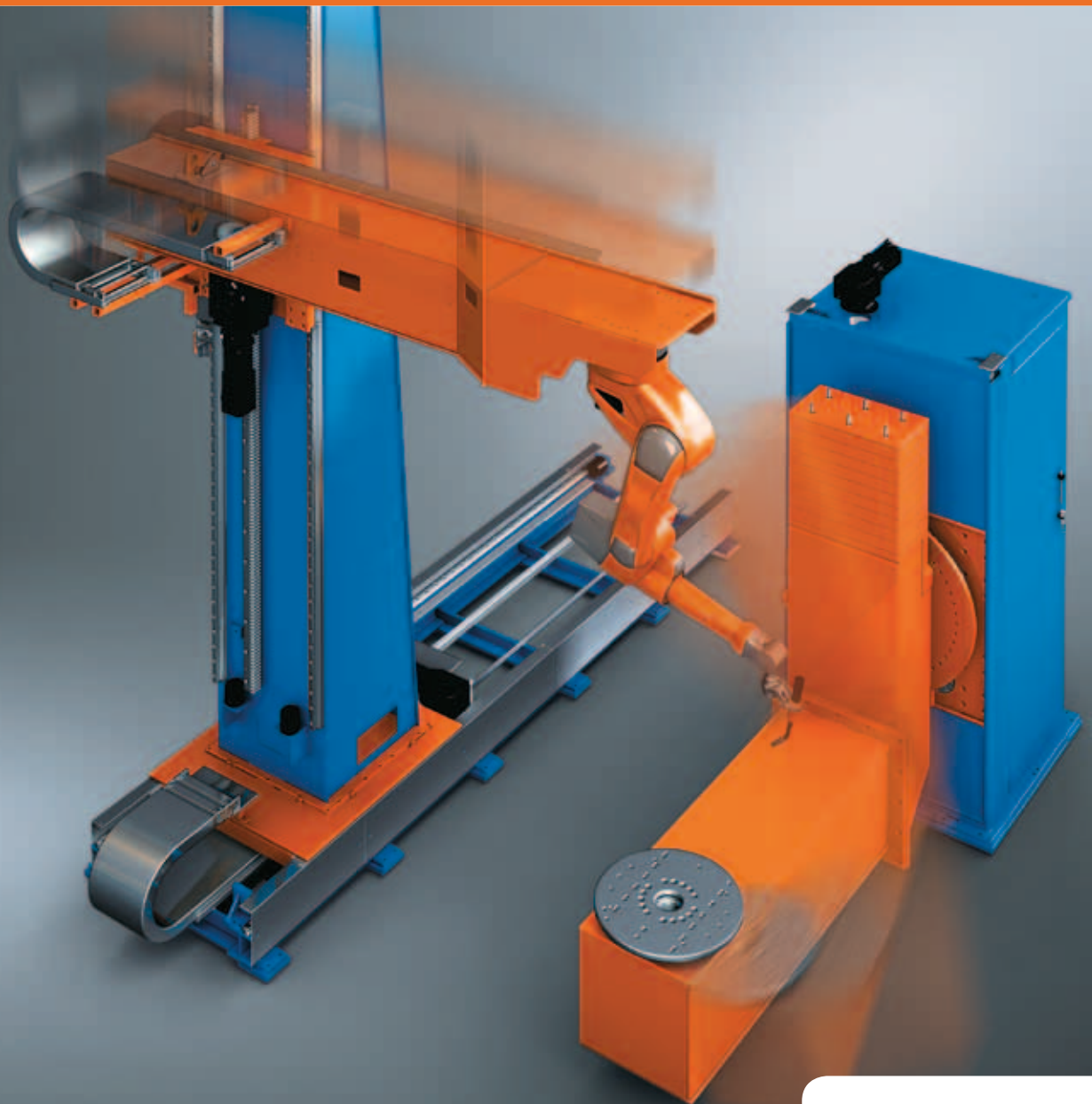


CLOOS

Weld your way.

Pozycjonery QIROX®

Rozwiązania dla każdego detalu



QIROX®

Nieważkość

Tak jak astronauta może z łatwością przenieść ogromne obciążenia w stanie nieważkości, tak pozycjonery QIROX® są w stanie szybko umieścić dowolne elementy w prawidłowym położeniu



QIROX® Pozycjonery

CLOOS: Innowacyjne technologie spawania!

Tworzenie wartości dla naszych Klientów to cel dla naszych 700 pracowników.

Stale podnosimy sobie poprzeczkę i dążymy do doskonalenia procesów spawalniczych i rozwiązań, które przyczynią się do długoterminowego sukcesu Twojej firmy.

Jesteśmy liderem w spawaniu i cięciu różnych metali żelaznych i nieżelaznych. Oferujemy naszym klientom indywidualne rozwiązania, które są specjalnie zoptymalizowane i dostosowane do wymagań produkcyjnych.

CLOOS opracowuje, produkuje i dostarcza innowacyjne rozwiązania w ponad 40 krajach na całym świecie. Dzięki nowej generacji spawarek do zastosowań ręcznych i automatycznych **QINEO®** oraz systemowi do automatycznego spawania i cięcia **QIROX®** nasz asortyment obejmuje całe spektrum technologii spawania łukowego. Nasze portfolio produktów obejmuje inteligentne oprogramowanie oraz rozwiązania z zakresu czujników. W technologii bezpieczeństwa - z których wszystkie są dostosowane do specyficznych potrzeb i wymagań klienta!

CLOOS zapewnia kompleksowe rozwiązania serwisowe - i wszystko to od jednego dostawcy! Co zyskujesz wybierając CLOOS?

- Unikalne i niestandardowe rozwiązania procesowe i produktowe, które przyniosą Ci jeszcze większy sukces komercyjny

- Wysoki poziom kompetencji przemysłowych i inżynierskich:

Wiemy, co ma dla Ciebie znaczenie!

- Profesjonalne doradztwo i całościowy pakiet usług najwyższej jakości: Jesteśmy z Tobą nawet po zakończeniu projektu!

- Wysoka jakość i technologiczne know-how: Na maszynach „wyprodukowanych w Niemczech” można polegać.

Oferujemy zoptymalizowane rozwiązania i produkty z do spawania i cięcia o maksymalnej wydajności, które są dostosowane do Twoich potrzeb: Robimy to od ponad 90 lat!

Cloos
Weld your way.



QIROX®

Systemy do automatycznego spawania i cięcia.

QIROX® to nowa marka produktów CLOOS obejmująca wszystkie rozwiązania przeznaczone do automatycznego spawania i cięcia. Dzięki swojej modułowej konstrukcji system **QIROX®** zapewnia skalowalne rozwiązania, które można idealnie dopasować do poszczególnych wymagań produkcyjnych. System **QIROX®** wyposażony jest w technologię robotyki, pozycjonery, technologię bezpieczeństwa, oprogramowanie, czujniki oraz interfejs programowania. Wszelkie powyższe technologie dopełnia szeroka gama opcji i usług komplementarnych. Dzięki otrzymaniu kompleksowej usługi od jednego dostawcy, nasi klienci zyskują znaczące korzyści ekonomiczne i jakościowe.

Zawsze w idealnej pozycji

Z pomocą licznych, zaawansowanych pozycjonerów, firma CLOOS jest w stanie dostarczyć urządzenia spawalnicze, które umieszczają robota oraz spawany detal w optymalnej pozycji spawania, cięcia lub innych zastosowań. Tak więc bardzo dobre wyniki spawania można osiągnąć przy jednoczesnym zachowaniu wysokiej jakości spawanych złączy - niezależnie od złożoności i wielkości przedmiotu.

Charakterystyczną cechą systemu QIROX® jest modułowa konstrukcja wszystkich komponentów. Ze względu na możliwe konfiguracje robota i pozycjonerów, systemy mogą być zaprojektowane indywidualnie dla każdego zadania produkcyjnego.

Główne zalety pozycjonerów:

Przemyślana i wytrzymała konstrukcja

- Bardzo wysoka wydajność systemu – duża żywotności,
- Duża dokładność odtwarzania trajektorii - powtarzalność

Wysoka prędkość przenoszenia i obrotu

- Dużą wydajność dzięki krótkim cyklom
- Wysokie prędkości procesowe

Modułowa konstrukcja

- Szybka dostawa systemu, który spełnia wszystkie wymagania,
- Możliwość rozbudowy stanowiska

Integracja i synchronizacja pozycjonera i ruchów robota

- skrócenie czasu programowania

Zalety pozycjonerów robota:

Większa elastyczność ze względu na zwiększenie przestrzeni roboczej robota,

- możliwość spawania przedmiotów o dużych gabarytach

Szerokie zastosowanie

- spawanie skomplikowanych detali

Możliwość przełączania między kilkoma stanowiskami roboczymi

- bez przestoju w pracy

Zalety pozycjonerów detalu:

Skręcanie, obracanie i przechylanie:

- Optymalne ustawienie obrabianego elementu i najlepsza jakość spawu

Pozycjonery dla obciążeń od 2,5 do 300 kN -

- rozwiązania dla każdej wielkości obrabianego elementu

Możliwość tworzenia różnych konfiguracji;

- Spawanie skomplikowanych konturów bez zakłóceń; Lepsza dostępność niemal wszystkich obrabianych spoin



RP-GL

Jezdnia podwieszana



System jezdni podwieszanej montowany na słupach umożliwia montaż nadziemny robotów. Wózek z serwonapędem przesuwa robota w kierunku poziomym. Górny tor liniowy umożliwia spawanie długich elementów, może być stosowany w systemach wielostanowiskowych i wyposażony w drugi wózek z robotem, co sprawia, że możliwe jest spawanie w parach na jednym elemencie obrabianym.

RP-HL

Przesuw poziomy



Przejazd poziomy wykorzystywany jest na jezdni podwieszanej lub zamontowany jest na kolumnie zwiększając zakres powierzchni roboczej robota.

RP-VL

Pionowy przejazd do montażu robota podwieszanego



Przejazd pionowy jest używany przy montażu robota podwieszanego z wykorzystaniem C-ramy lub montowany na poziomym przejeździe. Zwiększa pionowy zasięg robota i pozwala na spawanie wysokich detali.

Typ	Obciążenie [kN]	5	10	20	35
GL	Prędkość przesuwu [m/sec]		1,99	1	0,66
	Długość przesuwu [m]		5-14	5-21	2-60
HL	Prędkość przesuwu [m/sec]	1,2	0,7		
	Długość przesuwu [m]	1-2	0,7-3		
VL	Prędkość przesuwu [m/sec]	0,15			
	Długość przesuwu [m]	0,7-2			

RP-FL

Przejazd liniowy

Przejazd liniowy montowany na podłodze, pozwala na montaż robota na cokole lub w pozycji podwieszanej na ramie typu C. Przejazd umożliwia ruch robota w pozycji horyzontalnej i służy głównie do spawania długich detali lub do aplikacji z wieloma gniazdami spawalniczymi. Może być wyposażony również w dodatkowy przejazd z robotem, a dzięki temu daje możliwość spawania w parach.

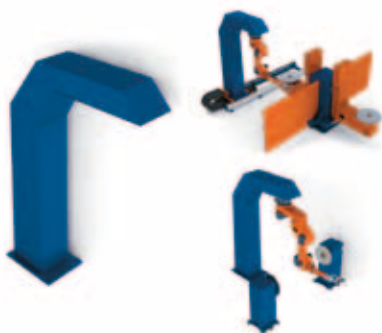


Typ	Obciążenie [kN]	10	20	35	50	
FL	Prędkość przesuwu [m/sek.]	1,2	0,7	0,66	0,66	0,66
	Długość przesuwu [m]	2-20	2-21	2-20	2-28	2-20

RP-C

C-rama

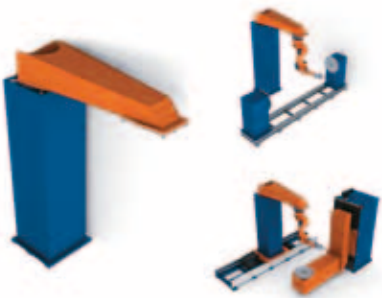
Rama typu C, z podwieszonym robotem. Pozycja robota zapewnia łatwiejszy dostęp do detalu i umożliwia spawania dużych detali. Rama zamocowana jest bezpośrednio na podłodze lub na jezdni..



RP-CT

Obrotowa C-rama

Obrotowa rama typu C, z podwieszonym robotem. Obrotowa rama zwiększa zasięg pracy robota pozwalając na spawanie dużych detali jak również daje możliwości pracy dwustanowiskowej. Rama zamocowana jest bezpośrednio na podłodze lub na jezdni C



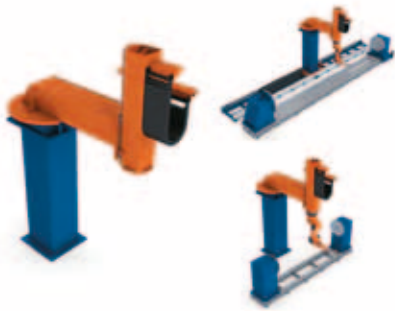
Typ	Obciążenie [kN]	5
C	Zasięg [m]	0,75-2,44
	Wysokość robota [m]	2,35-3,6
CT	Zasięg [m]	1,2-2,5
	Wysokość robota [m]	3-3,56
	Prędkość obrotowa [°/sek.]	40



RP-C + VL

C-rama z przejazdem pionowym

Rama typu C, z możliwością przejazdu pionowego przeznaczona jest do podwieszania robota. Przejazd pionowy zwiększa zakres roboczy i pozwala na spawanie dużych i wysokich detali. Rama zamocowana jest bezpośrednio na podłodze lub na jezdni.



RP-CT + VL

Obrotowa C-rama z przejazdem pionowym

Rama typu C obrotowym ramieniem z dodatkową możliwością przejazdu pionowego do pracy z podwieszonym robotem. Przejazd pionowy zwiększa obszar pracy robota i pozwala na spawanie detali o dużych gabarytach. Obrotowe ramie dodatkowo zwiększa zakres roboczy. Rama zamocowana jest bezpośrednio na podłodze lub na jezdni.

Typ	Obciążenie [kN]	5
C+VL	Zasięg [m]	1,05-2,65
	Wysokość robota [m]	3,4-4,8
	Długość przesuwu [m]	0,7-1,5
	Prędkość przesuwu [m/sek.]	0,15
CT+VL	Zasięg [m]	1,8-2,5
	Wysokość robota [m]	3,05-4,45
	Długość przesuwu [m]	0,7-1,5
	Prędkość przesuwu [m/sek.]	0,15
	Prędkość obrotowa [°/sek.]	40

RP-VO

Przejazd pionowy robota podwieszanego

Przejazd pionowy robota podwieszanego na ramieniu zewnętrznym. Dzięki takiemu zamontowaniu robot zyskuje dodatkowy stopień swobody pomagający przy spawaniu dużych detali. Przejazd pionowy może być zamontowany na podłodze lub na torowisku przejezdnym.



RP-CL

Przejazd poprzeczny robota podwieszanego

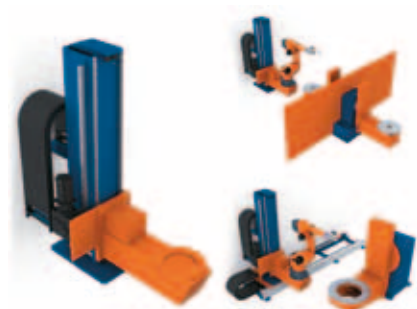
Przejezdna belka poprzeczna zwiększa zasięg podwieszanego robota dzięki czemu istnieje możliwość spawania skomplikowanych detali przy zachowaniu dużej wydajności. Boczne mocowanie belki poprzecznej zwiększa dostęp do detalu.



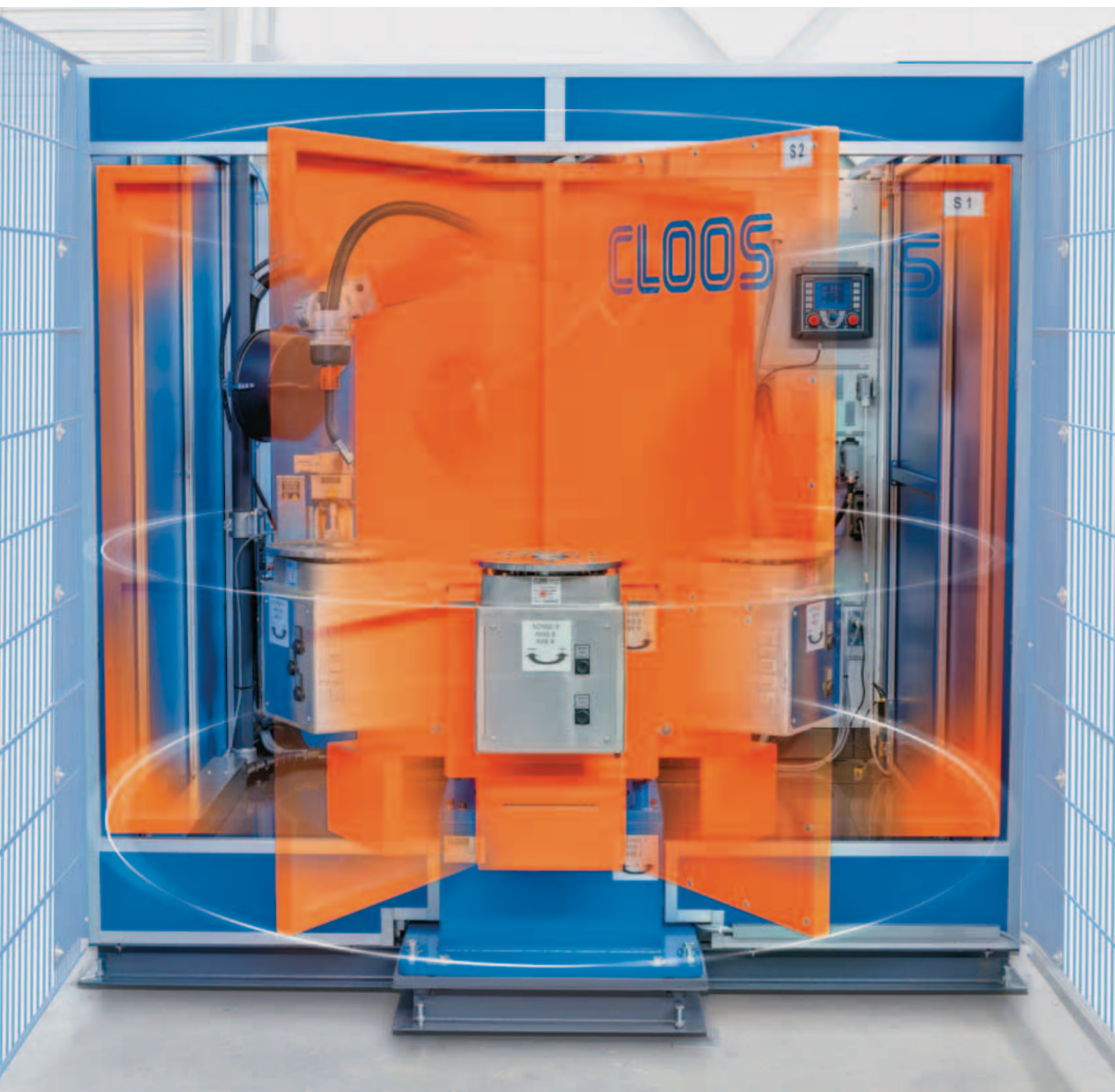
RP-VS

Przejazd pionowy

Przejazd pionowy zamontowany na podłodze lub na torowisku przejezdnym, zwiększa zasięg pracy robota i pozwala na spawanie dużych i skomplikowanych detali.



Typ	Obciążenie [kN]	5	10	20
VO	Zasięg [m]		1,8-2,75	HL/CL
	Wysokość robota [m]		3,5-4,5	HL/CL
	Długość przesuwu [m]		1,5-2	1,5-3,5
	Prędkość przesuwu [m/sek.]		0,2	0,15
CL	Prędkość przesuwu [m/sek.]	0,15		
	Długość przesuwu [m]	1-2		
VS	Prędkość przesuwu [m/sek.]	0,15		
	Długość przesuwu [m]	1,5		
	Zasięg [m]	0,8-1,1		





WP-TV

Pozycjoner z pionowym obrotnikiem

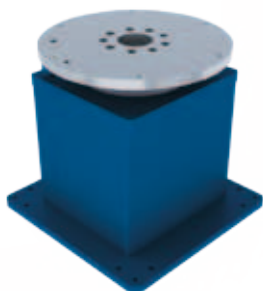
Pozycjoner wyposażony w stół obrotowy zamontowany na bocznej ścianie. Detal zamontowany na stole obrotowym może być obrócony w dowolną pozycję w celu optymalizacji procesu spawania.



WP-TVV

Pozycjoner z pionowy obrotem i przejazdem pionowym

Pozycjoner wyposażony w stół obrotowy zamontowany na bocznej ścianie pod kątem 90 stopni do podstawy. Detal zamontowany na stole, może być obrócony w optymalną pozycję do spawania. Zintegrowany przejazd pionowy ułatwia proces rozładunku i załadunku detalu, oraz zwiększa promień obrotu co pozwala na spawanie dużych detali..

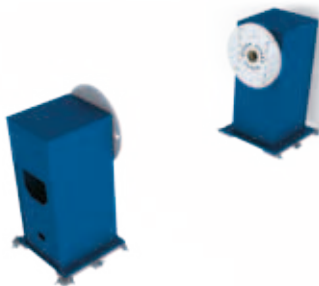


WP-TH

Pozycjoner z obrotem poziomym

Pozycjoner posiada zamontowany stół obrotowy w pozycji poziomej. Często wykorzystywany jest w aplikacjach z dwoma stacjami roboczymi.

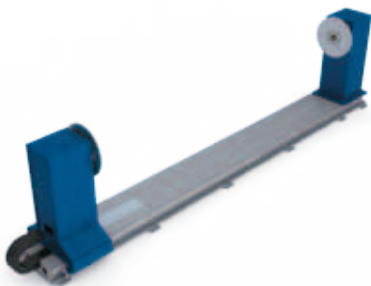
Typ	Obciążenie [kN], patrz poniżej								
TV	Obciążenie [kN]	2,5	5	10	20	30	50	100	150
	Prędkość obrotu [°/sek.]	165	120	75	75	30	8,5	8,5	6,6
	Moment obrotowy [Nm]	250	800	1600	4000	5500	10000	18000	30000
	Moment bezwładności [kgm ²]	30	140	1200	2000	3000	8000	18000	40000
	Wysokość środka [m]	0,7-0,9	0,55-1,5	0,7-1,4	1,2-1,4	1,2-1,5	1,05-1,15	1,05	0,98
TVV	Obciążenie [kN]			10	20	50	75	100	150
	Prędkość obrotu [°/sek.]			75	75	8,5	8,5	8,5	6,6
	Moment obrotowy [Nm]			1600	4000	10000	10000	18000	30000
	Moment bezwładności [kgm ²]			1200	2000	8000	8000	18000	40000
	Wysokość środka [m]			0,6-1,6	0,9-2,15	1-2,5	1-2,5	1-2,5	1,25-2,75
	Skok pionowy [m]			1	1,25	1,5	1,5	1,5	1,5
Prędkość skoku [m/min]			2	2	2	2	2	2	
TH	Obciążenie [kN]	5	10	20	30	35	60	100	200
	Prędkość obrotu [°/sek.]	165	120	90	80	50	40	55	20
	Moment bezwładności [kgm ²]	30	140	1200	2000	8000	13000	18000	40000
	Wysokość [m]	0,4	0,5-0,9	0,4-1,3	0,4	0,45-0,85	0,4	0,45	0,58



WP-TC

Pozycjoner z pionowym obrotem

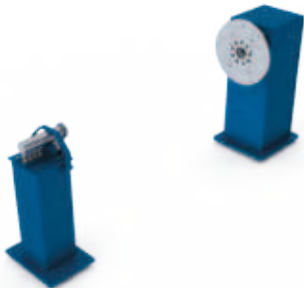
Pozycjoner składa się z dwóch kolumn, na których pod kątem 90° do podstawy zamontowane są stoły obrotowe. Detal montowany jest pomiędzy dwiema kolumnami. Dzięki temu możliwa jest praca z dużym i ciężkimi detalami. Kolumny montowane są na podłodze, jako opcja pozycjoner może być zamontowany na płycie bazowej (WP-TC-F).



WP-TC-M / WP-TC-E

Pozycjoner z rotacją pionową

Pozycjoner tworzą dwie kolumny, na których pod kątem 90° do podłoża zamontowane są stoły obrotowe. Detal zamontowany jest pomiędzy kolumnami. Dwie kolumny pozycjonera zamontowane są na jezdni i mogą być przesuwane ręcznie (WP-TC-M) lub za pomocą silnika (WP-TC-E). Odległość między stolami obrotowymi może być zmieniana i dopasowywana do wielkości detalu.



WP-TR

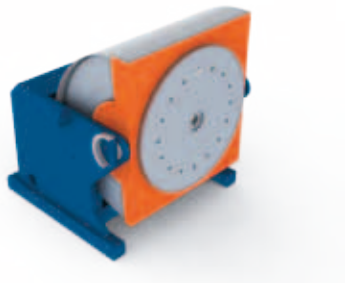
Pozycjoner z obrotem pionowym i dodatkowym wspornikiem

Pozycjoner wyposażony jest w stół obrotowy zamontowany pod kątem 90° do podstawy oraz we wspornik rolkowy. Detal zamontowany jest na stole i ustawionym na suporcie rolkowym. Oba elementy pozycjonera przymocowane są do podłogi.

Typ	Obciążenie [kN]	5	10	20	40	60	100	200	300
TC	Prędkość obrotu [°/sek.]	165	120	75	75	30	8,5	8,5	6,6
	Moment obrotowy [Nm]	250	800	1600	4000	5500	10000	18000	30000
	Moment bezwładności [kgm ²]	30	140	1200	2000	3000	8000	18000	40000
	Wysokość środka [m]	0,7-0,9	0,55-1,5	0,7-1,4	1,2-1,4	1,2-1,5	1,05-1,15	1,05	0,98
TC-F	Długość zaciskania [m]	1,5-4	1,5-5	3,5-4	4	4			
	Swobodny promień skrętu [m]	0,75	0,85-1,05	1	1,2	1,2			
TC-M	Długość zaciskania [m]	0,8-3	2-5	4-8	2-6	2-6	3,5-9,2		
	Swobodny promień skrętu [m]	0,8	1,15	0,75-1	1,2	1,2	1,2-2,3		
	Verfahrweg [m]	0,8-3	2-5	2-6	2-4	2-4	1,5-6		
TC-E	Długość zaciskania [m]			3,5-8	2-6	2-6	5	11	
	Swobodny promień skrętu [m]			0,75-1	1,2	1,2	1,2	1,2	
	Długość przesuwu [m]			2-6	2-3	2-4	5	4	
	Prędkość przesuwu [m/sek.]			0,2	0,6	0,6	0,2	0,2	
TR	Skok [m]	0,15	0,2	0,25					
	Prędkość obrotu [°/sek.]		120	75	75	30	8,5		6,6
	Moment obrotowy [Nm]		800	1600	4000	5500	10000		30000
	Moment bezwładności [kgm ²]		140	1200	2000	3000	8000		40000
	Wysokość środka [m]		1	1	1,2	1,2	1,1		1,2
TR-F	Długość zaciskania [m]		2-5	2-5	2-10	2-10			
	Swobodny promień skrętu [m]		1	1	1,3	1,3			
TR-M	Długość zaciskania [m]			6					
	Swobodny promień skrętu [m]			0,9					
	Długość przesuwu [m]			6					

WP-TT

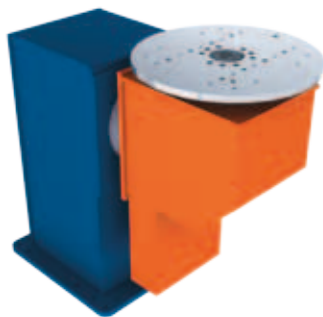
Pozycjoner obrotowo – przechylny



Pozycjoner posiada stół obrotowy oraz mechanizm pozwalający na zmianę kąta pochylecia. Mechanizm pochylecia pozwala na zmianę położenia detalu z poziomej na pionową i odwrotnie. Pozycjoner pozwala na pracę z lekkimi i średniej wagi detalami. Zapewnia łatwy dostęp do detalu.

WP-TSH

Pozycjoner z przechyłem w osi pionowej



Pozycjoner posiada stół montażowy umieszczony na płaszczyźnie poziomej i dodatkową oś pozwalającą na przechylanie detalu w obu kierunkach. Dzięki temu detal może być przemieszczany z pozycji poziomej do pionowej i odwrotnie. Pozycjoner pozwala na pracę z lekkimi i średniej wagi detalami.

Rodzaj	Obciążenie [kN]	1	2,5	5	10	20
TT	Prędkość obrotu [°/sek.]			40	20	20
	Moment obrotowy			800	1600	1600
	Moment bezwładności [kgm ²]			600	1600	1800
	Wysokość środka [m]			0,75	0,9	0,9
TSH	Prędkość obrotu [°/sek.]	165	165	120		
	Moment obrotowy	250	250	800		
	Moment bezwładności [kgm ²]	30	30	140		
	Wysokość [m]	1	1	1,1		

WP-TS



Pozycjoner z modulem obrotu i przechyłu

Pozycjoner posiada pionową oś obrotu w postaci ramienia w kształcie litery L. Na ramieniu zamontowany jest stół obrotowy, na którym montuje się detal. Pozycjoner pozwala na pracę z detalami średniej i dużej wagi o złożonej konstrukcji.

WP-TSF



Pozycjoner z modulem obrotowym i przechylnym

Pozycjoner posiada poziomy moduł przechyłu w postaci ramienia w kształcie litery U. Na ramieniu znajduje się stół obrotowy. Pozycjoner pozwala na pracę z detalami dużymi, o skomplikowanej konstrukcji.

Rodzaj	Obciążenie [kN]	2,5	5	10	15	25	30	50	100
TS	Prędkość obrotu [°/sek.]	165	120	75	75	30	30	8,4	8,5
	Moment obrotowy [Nm]	250	800	1600	4000	4000	5500	10000	18000
	Moment bezwładności [kgm ²]	30	140	1200	2000	2000	3000	8000	18000
	Wysokość [m]	0,95	0,8-0,9	0,8	0,9	0,9	1,06	1,3	1,3
	Swobodny promień skrętu [m]	0,5	0,7-0,8	1	1,25-1,75	1,3-2	1,5-2	1,75-3	2,5
TSF	Prędkość obrotu [°/sek.]	120						8,5	
	Moment obrotowy [Nm]	800						10000	
	Moment bezwładności [kgm ²]	140						8000	
	Wysokość [m]	1,2						1,65	
	Swobodny promień skrętu [m]	1,5						2,7-3,2	

Pozycjonery dwustanowiskowe

Pozycjonery dwustanowiskowe zostały zaprojektowane tak, aby umożliwić jednoczesną pracę operatora systemu, i robota. Przełączanie stanowiska odbywa się poprzez obrót w osi pionowej lub poziomej - po załadunku i wyładunku wykonanym przez operatora lub po spawaniu przez robota. Pozycjonery dwustanowiskowe są przeznaczone dla małych, średnich i średniociężkich elementów i zapewniają wysoki stopień wykorzystania robota.

WP-DV-TC

Pozycjoner z dwiema stacjami załadunku

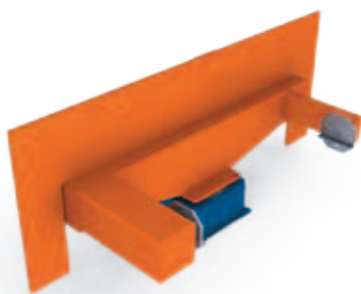
Pozycjoner z dwiema stacjami załadunku obraca się wzdłuż osi pionowej. Każda ze stacji wyposażona jest w możliwość dodatkowego obrotu detalu w osi poziomej. Jego zastosowania wymaga dostępności większej przestrzeni. Pozwala na pracę z lekkimi i długimi detalami.



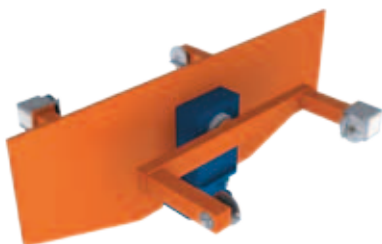
WP-DH-TC

Pozycjoner z dwiema stacjami z obrotem poziomym

Pozycjoner z dwiema stacjami zmienia stacje przez obrót poziomy. Każda stacja wyposażona jest w dodatkowy obrotnik poziomy. Pozycjoner pozwala na pracę z lekkimi i długimi detalami.



Typ	Obciążenie [kN]	2,5	5	7,5	10	20	60
DV-TC	Prędkość obrotu [°/sec]	165	165		120	75	30
	Moment obrotowy [Nm]	250	250		800	1600	4000
	Moment bezwładności [kgm ²]	30	30		140	1200	2000
	Wysokość środka [m]	1	1,1		1,2	1,3	1,45
	Długość zaciskania [m]	1-2	1,25-3		2-6	2-5	8,6
	Swobodny promień skrętu [m]	0,4	0,5		0,75	0,75	0,55
DH-TC	Prędkość obrotu [°/sec]	165	120	120	120		
	Moment obrotowy [Nm]	250	800	800	800		
	Moment bezwładności [kgm ²]	30	140	140	140		
	Wysokość środka [m]	0,85	0,9	0,9	0,95		
	Długość zaciskania [m]	1,5-2	1,5-3	1,25-2,25	2,5-3,5		
	Swobodny promień skrętu [m]	0,5-0,7	0,7-0,8	0,7-0,8	0,6-1		
-M	Długość zaciskania [m]	1,65-1,9	1,25-2,5				
	Swobodny promień skrętu [m]	0,5	0,7-0,8				
	Długość przesuwu [m]	1,65-1,9	1,25-2,5				
-S	Skok [m]	0,15	150				



WP-DH-TSC

Obrotnik z dwiema stacjami, z poziomym obrotem z dodatkowymi obrotnikami

Obrotnik z dwiema stacjami obraca się w poziomie. Każda ze stacji wyposażona jest w dodatkowy zespół obrotowy. Obrotnik pozwala na pracę z lekkimi i bardzo skomplikowanymi detalami.



WP-DH-TS

Pozycjoner z dwiema stacjami z obrotem poziomym oraz z dodatkowymi pozycjonerami obrotowymi

Pozycjoner zmienia położenie poprzez ruch w poziomie, dodatkowo wyposażony jest dodatkową oś pozwalającą na obrót detalu. Na osi tej zamontowane jest ramie w kształcie litery L, który wyposażony jest w dodatkowy obrotnik poziomy. Pozycjoner może pracować z detalami o małej i średniej wadze, pozwala również na obsługę detali o skomplikowanej konstrukcji

Typ	Obciążenie [kN]	1	2,5	5	10
DH-TSC	Prędkość obrotu [°/sec]			165	120
	Moment obrotowy [Nm]			250	800
	Moment bezwładności [kgm ²]			30	140
	Wysokość środka [m]			1,1	0,9
	Długość zaciskania [m]			1,25-2	1,8-2,5
	Swobodny promień skrętu [m]			0,5-0,75	0,6-0,8
DH-TS	Prędkość obrotu [°/sec]	165	165	120	75
	Moment obrotowy [Nm]	250	250	800	1600
	Moment bezwładności [kgm ²]	30	30	140	1200
	Wysokość [m]	0,85	0,75	0,9	1,05
	Swobodny promień skrętu [m]	0,3	0,5	0,7-0,8	0,7-1

Pozycjonowanie robota i detalu

RP-GL <i>Strona 6</i>	RP-HL <i>Strona 6</i>	RP-VL <i>Strona 6</i>	RP-FL <i>Strona 7</i>
			
RP-C <i>Strona 8</i>	RP-CT <i>Strona 8</i>	RP-C + VL <i>Strona 9</i>	RP-CT+ VL <i>Strona 9</i>
			
RP-VO <i>Strona 10</i>	RP-CL <i>Strona 10</i>	RP-VS <i>Strona 10</i>	WP-TV <i>Strona 12</i>
			
WP-TVV <i>Strona 12</i>	WP-TH <i>Strona 12</i>	WP-TC <i>Strona 13</i>	WP-TC-M + WP-TC-E <i>Strona 13</i>
			
WP-TR <i>Strona 13</i>	WP-TT <i>Strona 14</i>	WP-TSH <i>Strona 14</i>	WP-TS <i>Strona 15</i>
			
WP-TSF <i>Strona 15</i>	WP-DV-TC <i>Strona 16</i>	WP-DH-TC <i>Strona 16</i>	WP-DH-TSC <i>Strona 17</i>
			
WP-DH-TS <i>Strona 17</i>			
			

LEGENDA

RP = Pozycjoner robota

C = rama w kształcie C

CT = obrotowa rama w kształcie C

FL = Tor liniowy mocowany do podłoża

GL = górny tor liniowy

HL = Skok poziomy

VL = Skok pionowy do montażu na górnym torze liniowym

VO = Skok pionowy dla mocowania robota w pozycji nadziemnej

VS = Skok pionowy dla robota w pozycji pionowej

WP = Pozycjoner elementu obrabianego

DH = Pozycjoner dwustanowiskowy z poziomą podzielnicą zmiany stanowisk

DV = Pozycjoner dwustanowiskowy z pionową podzielnicą zmiany stanowisk

TC = Pozycjoner elementu obrabianego do obrotów w płaszczyźnie pionowej z przeciwłożyskiem

TH = Pozycjoner elementu obrabianego do obrotów w płaszczyźnie poziomej

TR = Pozycjoner elementu obrabianego do obrotów w płaszczyźnie pionowej z rolkami wspornikowymi

TS = Pozycjoner elementu obrabianego z osią skrętu i równoległą osią obrotu

TSC = Pozycjoner elementu obrabianego z osią skrętu, równoległą osią obrotową i przeciwłożyskiem

TSF = Pozycjoner elementu obrabianego z osią skrętu, równoległą osią obrotową i przeciwłożyskiem

TSH = Pozycjoner elementu obrabianego z równoległą osią obrotu w płaszczyźnie poziomej

TT = Pozycjoner elementu obrabianego z osią uchylną i ruchem obrotowym

TV = Pozycjoner elementu obrabianego do obrotów w płaszczyźnie pionowej

TVV = Pozycjoner elementu obrabianego do obrotów w płaszczyźnie pionowej i skokiem pionowym

Serwis

Działalność na całym świecie

W naszej globalnej organizacji CLOOS posiadamy ponad 40 punktów sprzedaży i serwisu, które są do Państwa stałej dyspozycji. Ponadto, w razie jakichkolwiek problemów mogą Państwo skontaktować się z naszym doświadczonym zespołem serwisowym w Haiger w każdej chwili. W ten sposób możemy zapewnić skuteczną pomoc na miejscu w przypadku wystąpienia awarii.



Gwarancja długiej żywotności

Przy konserwacji i kontroli dokonywanych w regularnych odstępach czasu można ograniczyć przestoje techniczne stanowiska zrobotyzowanego niemal do zera. W przypadku wystąpienia jakichkolwiek awarii, zapewniamy obsługę serwisową i dostawę części poprzez sieć naszych przedstawicielstw na całym świecie.

Nasza telefoniczna linia serwisowa jest bezpłatna i zawsze do Państwa dyspozycji w nagłych wypadkach. Posiadamy szeroką wiedzę i jesteśmy w stanie odpowiedzieć na wszystkie pytania.

Dodatkowe informacje na temat nowej gamy spawalniczych źródeł energii QI-NEO® można uzyskać pod adresem www.cloos.pl

qineo®





Weld your way.

Cloos Polska Sp. z o.o.
Ul. Stawki 5,
58-100 Świdnica

Telefon: +48 (74) 851 86 60
Faks: +48 (74) 851 86 61
E-mail firma@cloos.pl