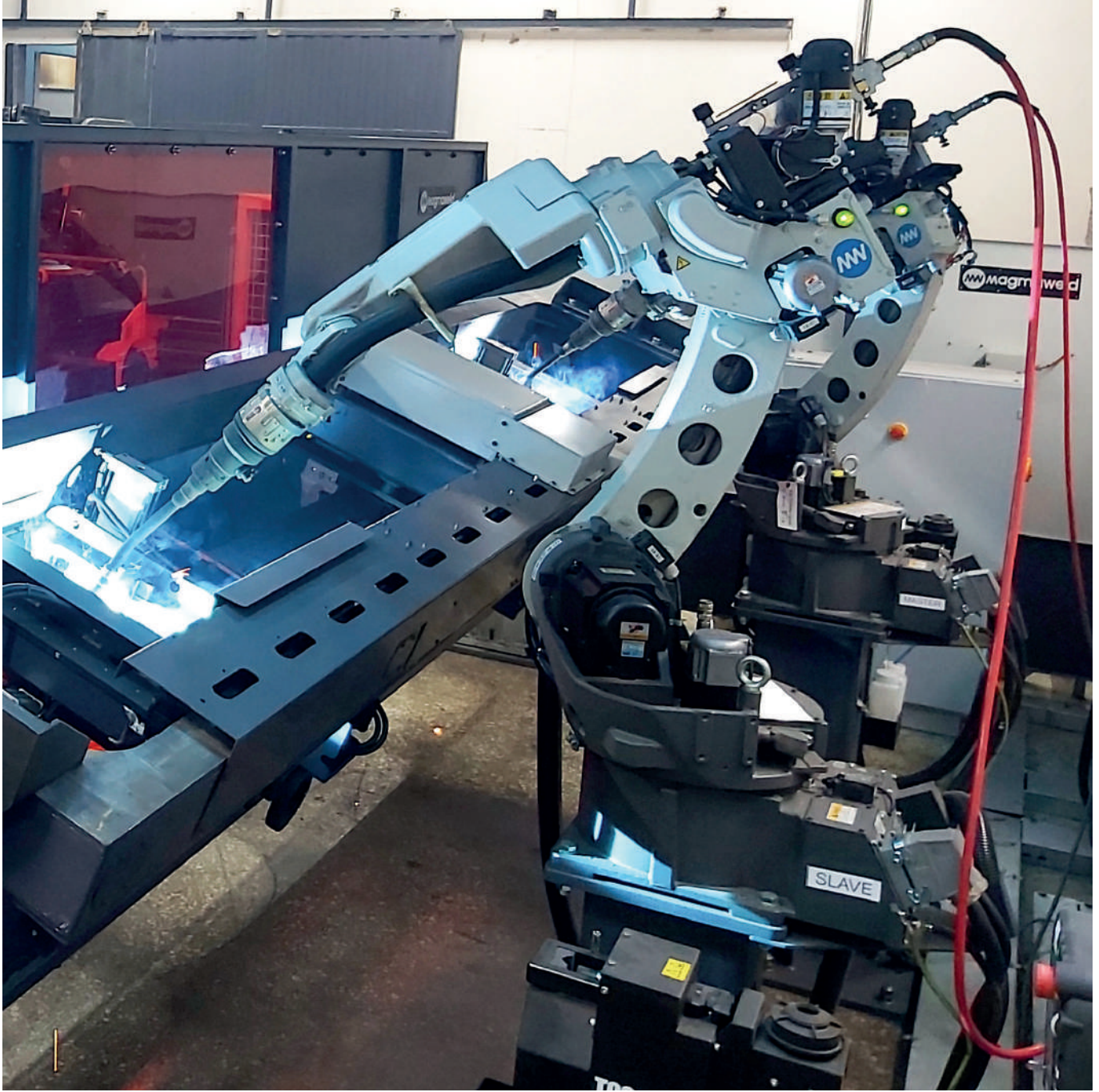




ROBOTİK KAYNAK SİSTEMLERİ

G4 Serisi Robotlar



(+90) 444 93 53
magmaweld.com
info@magmaweld.com

 (+90) 538 927 12 62

KURUMSAL

Magmaweld, Zaimoğlu Holding A.Ş. bünyesinde yer alan lider bir kaynak ürünleri markasıdır. Grup bünyesindeki en eski şirket olan Oerlikon Kaynak Elektrodları ve Sanayi A.Ş., 1957 yılında kurulmuş ve bir İsviçre şirketi olan Oerlikon Bührle AG den aldığı lisans ile 1959 yılında Türkiye'de ilk kaynak elektrodunu üretmiştir. Yıllar içinde sanayinin gelişimi ile beraber kaynak tüketim malzemeleri ihtiyacına cevap vermek üzere MIG/MAG ve TIG Telleri, Özlü Teller, Tozaltı Tozları ve Tellerini üretim programına katmıştır. 1971 yılında başladığı Kaynak Makineleri üretimi, 1998 yılında Panasonic ile kurulan iş ortaklığı ile Robotik Sistemlere kadar uzanmaktadır.



Kaynak Tüketim Malzemeleri Fabrikası
Organize Sanayi Bölgesi 2. Kısım, Manisa



Kaynak Makineleri ve Otomasyon Fabrikası
Organize Sanayi Bölgesi 5. Kısım, Manisa

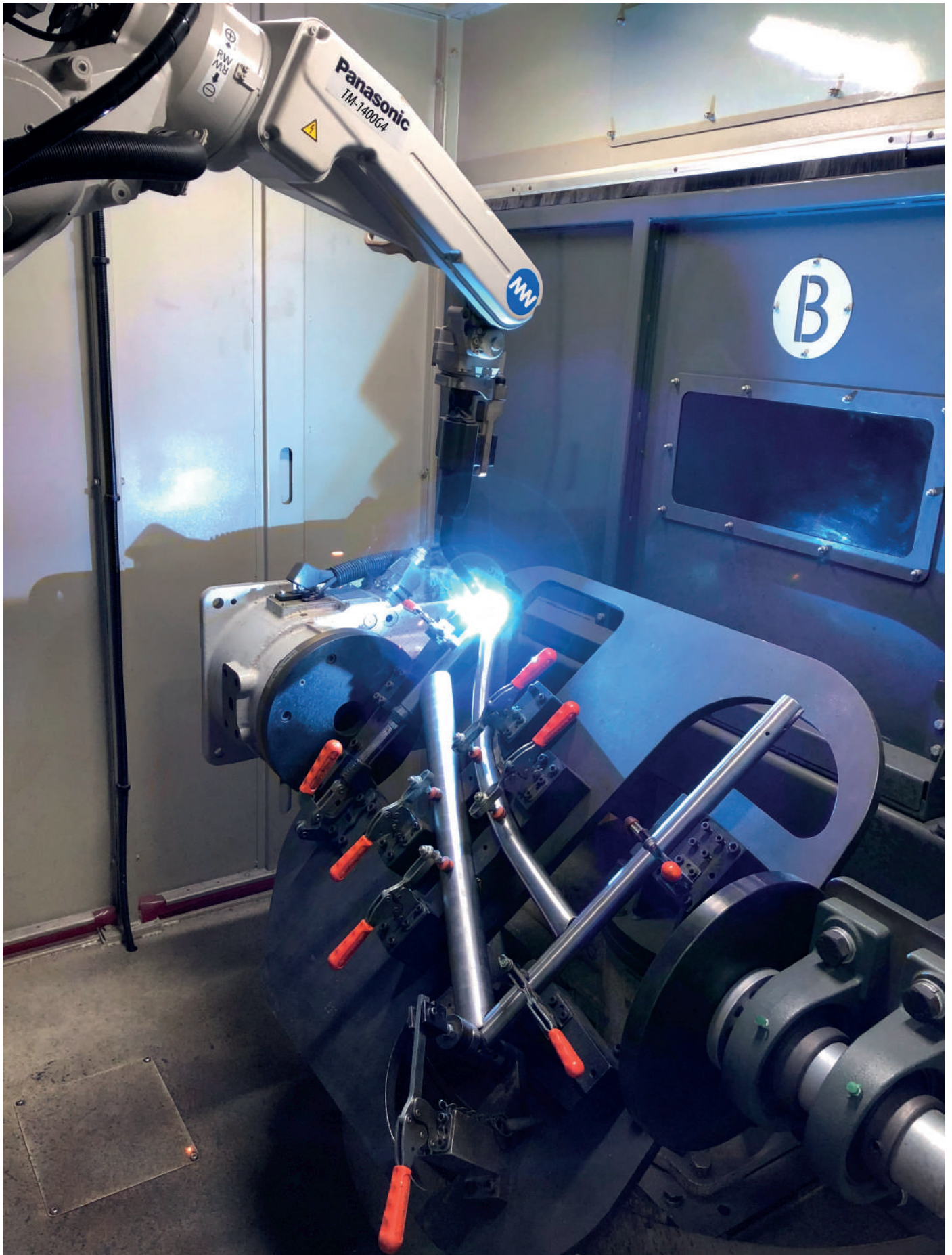
Türkiye'deki lider pozisyonunu pekiştirmek, maliyetleri düşürmek ve global bir marka olabilmek için 1996 yılında Manisa'da büyük bir yatırım yaparak tüm Ar-Ge, Üretim, ve Lojistik faaliyetlerini buraya taşımıştır. Bu yıla kadar Grup, tüm kaynak ürünlerini OERLIKON ve HALKALI markaları ile satarken, global pazarlarda büyüebilmek için yepyeni, genç, ve uluslararası bir marka olarak MAGMAWELD'i yaratmıştır. Markanın adı, dünyanın merkezindeki eriyik, magma ile kaynak banyosunun benzerliğinden yola çıkılarak oluşturulmuş ve tüm dünyada isim hakkı tescil ettirilmiştir.

Magmaweld'in misyonu "Kaynakçının Güven Kaynağı" olmaktır. Bu bağlamda 1961 yılında Oerlikon Kaynak Okulu adı ile başlayan ücretsiz kaynakçı yetiştirme kurslarında bugüne kadar binlerce kaynakçı yetişmiş ve yetismeye devam ederek ülkenin kalkınmasına büyük katkı sağlamaktadırlar. Yine bu misyona bağlı olarak müşteri tatmini, dolayısı ile kusursuz iş süreçlerine ulaşmak birincil hedef haline gelmiştir. Müşteriye daha yakın olabilmek, hızlı ve güvenilir geri-bildirim almak için 444 WELD (444 9353) telefon hattı, www.magmaweld.com.tr web sitesi üzerinden canlı destek, Whatsapp ve sosyal medya hizmetleri sunulmaktadır. Bu iletişim mecraları üzerinden; ürünler, kullanım şekilleri, kaynak tekniği ve mühendisliği soruları, standartlar, iş güvenliği, otomasyon, lojistik gibi konularda grubun uzmanlarına ulaşarak bilgi edinilmesi ve hızlı çözümlere ulaşılması sağlanmaktadır.

İÇİNDEKİLER

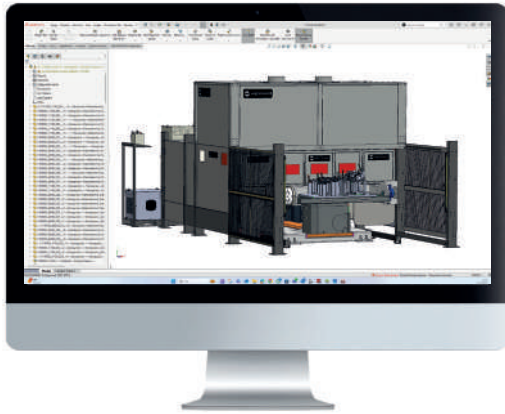
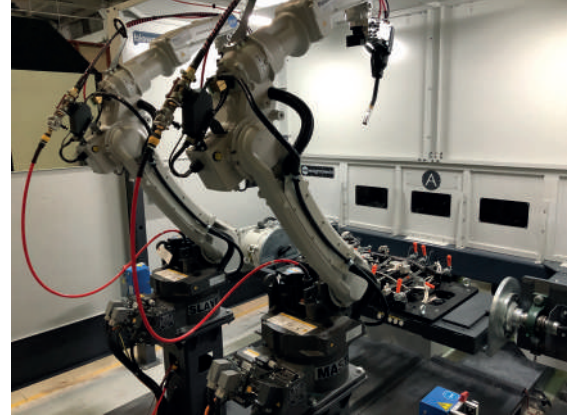
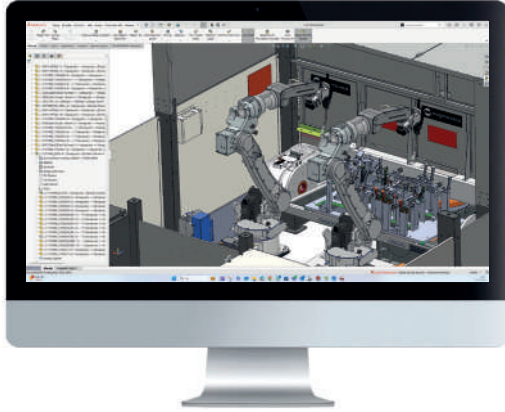
ROBOTİK KAYNAK SİSTEMLERİ

Panasonic Kaynak Robotlarının Genel Özellikleri	1
Panasonic G4 Serisi Kaynak Robot Sisteminin Genel Yapısı	2
Panasonic TM-1400	3
Panasonic TM-1600	4
Panasonic TM-1800	5
Panasonic TM-2000	6
Robot Kol Özellikleri	7
Kumanda Ünitesi ve Yazılım	9
Kontrolör	10
Temel Özellikler	11
MIG/MAG Kaynak Makinaları	15
Kaynak Kılavuzu (Weld Navigation)	16
TIG Kaynak Robotları ve TIG Kaynak Makinaları	17
Endüstri 4.0 Kaynak Yönetim Sistemi: magNET	18
Kaynak Fikstürleri	19
Magmaweld Pozisyonerler	22
Panasonic Pozisyonerler	24
Pozisyoner Uygulama Örnekleri	25
Robotik Slider Sistemleri	26
Robotik Kaynak Kabinleri	36
Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri	37



Panasonic Kaynak Robotlarının Genel Özellikleri

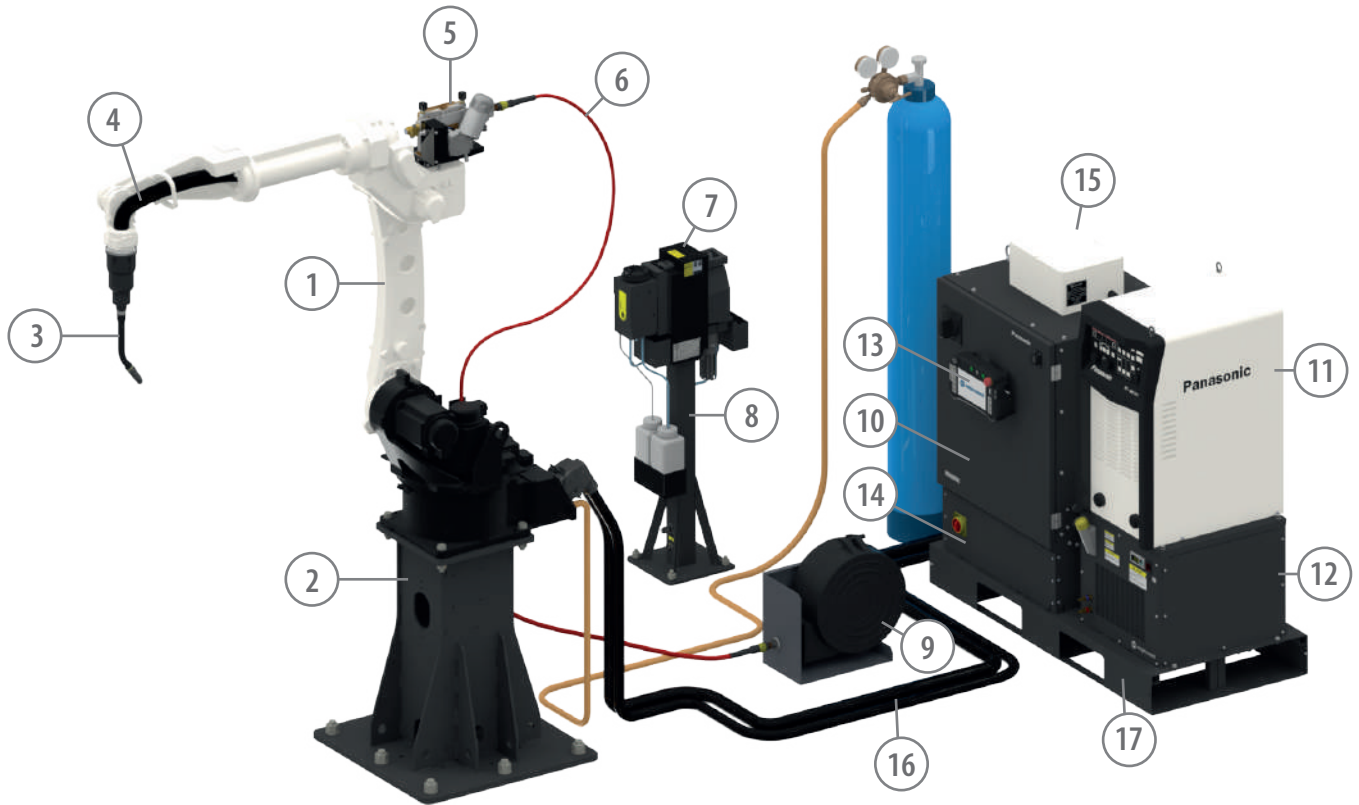
- Yenilikçi tasarımı, sağlam yapısı ve en son servo teknolojisinin gerçekleştirdiği yüksek hızlı ve titreşimsiz hareket kabiliyetine sahip Panasonic robotlar 24 saat çalışmaya uygun üretilmişlerdir.
- Ağır şartlarda çalışmak için tasarlanmış, toza ve suya karşı maksimum koruma sağlanmıştır.
- Sınıfının en esnek hareket kabiliyetli robotudur.
- Kompakt yapısı sayesinde az yer kaplar.
- Dijital entegre Panasonic Kaynak Teknolojisi sayesinde her pozisyonda kusursuz kaynak dikişleri elde edilir.
- Robot ile kaynak makinesi arasındaki dijital haberleşme sayesinde elektromanyetik gürültüden etkilenmez, dolayısıyla kaynak hataları oluşmaz.
- Kolay programlanır ve kullanılabilir.
- Panasonic Kaynak Robotlarında kullanılan program geniş kapsamlı olmasının yanı sıra, kolay öğrenilebilen bir yapıya sahiptir. Program WINDOWS tabanlı olup, tüm operasyon adımları ekrandaki ikonlar yardımı ile kolayca belirlenebilir ve kaydedilir. Kumanda ünitesi üzerindeki SD kart ve USB bağlantı noktaları sayesinde tüm programları harici olarak kaydetme imkanı vardır. Sensörler sayesinde maksimum güvenlik sağlanmıştır.
- Sistem komple bir kaynak robotu olarak teslim edildiğinden, kaynak performansının garantisi de tek üretici olan Panasonic ve onun Türkiye temsilcisi Magmaweld tarafından verilmektedir.
- Robotik sistemin kurulumu sonrası, Magmaweld yetkililerinin vereceği iki günlük eğitim ile operatör robot programı yapmaya başlayabilir. Magmaweld'in satış sonrası desteği bu konuda da devam eder.
- Magmaweld projelendirmede de müşterisine tam destek verir.
- Projelendirme sırasında kullanılan DTPS programı sayesinde müşterilerimiz, Panasonic robot sistemini satın almadan önce, üç boyutlu robotik kaynak simülasyonunu ve kaynak operasyonunun detaylı süre analizini görme imkanına sahiptirler. Böylelikle mevcut üretimleri ile karşılaştırılma imkanları vardır.



Robotik sistemin
MagmaWeld tarafında projelendirilmesi

Projenin müşteri sahasında
uygulanması

Panasonic G4 Serisi Robotik Kaynak Sisteminin Genel Yapısı



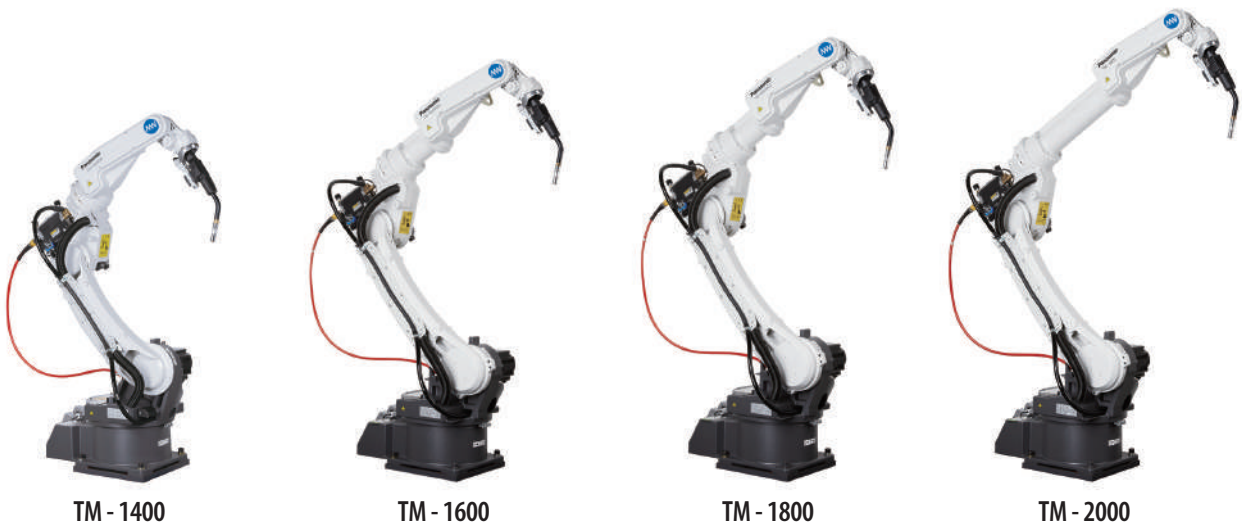
- 1- Robot Kol
- 2- Robot Montaj Sehpası
- 3- Kaynak Torcu ve Şok Sensör
- 4- Torç Kablosu
- 5- Tel Sürme Ünitesi
- 6- Tel Taşıyıcı Kılavuz Hortum

- 7- Otomatik Torç Temizleme Ünitesi
8- Torç Temizleme Ünitesi Montaj Sehpası
9- Tel Sepet Taşıma Aparatı
10- Kontrolör
11- Kaynak Makinesi
12- Su Soğutma Ünitesi

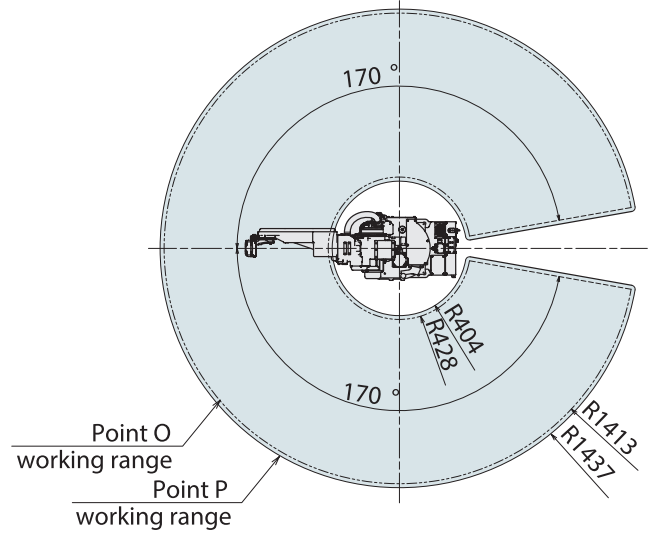
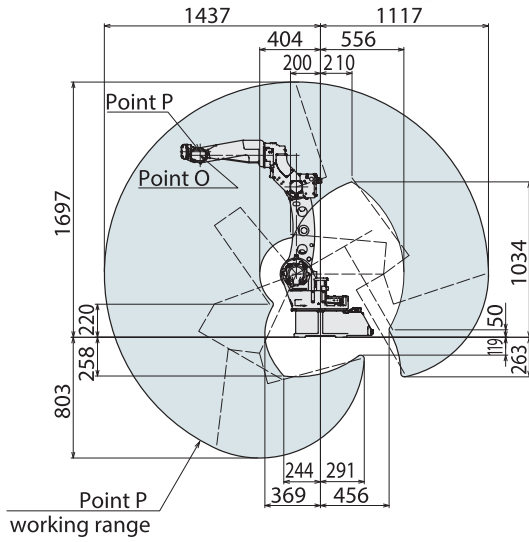
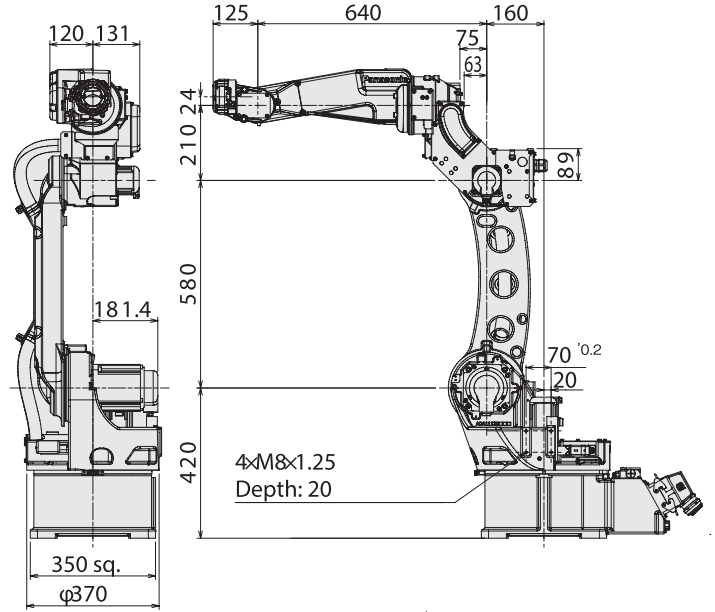
- 13- LCD Kumanda Ünitesi
14- Elektromanyetik filtre ünitesi
15- Kumanda Kutusu
16- Kablo Grubu
17- Metal Taşıyıcı Palet

Yukarıdaki 17 maddelik ekipman listesi yapılacak işe göre değişkenlik gösterebilir.

Robot Kollar



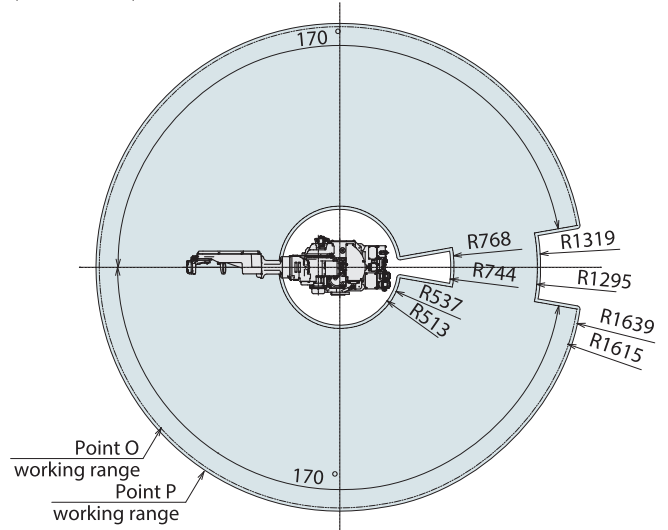
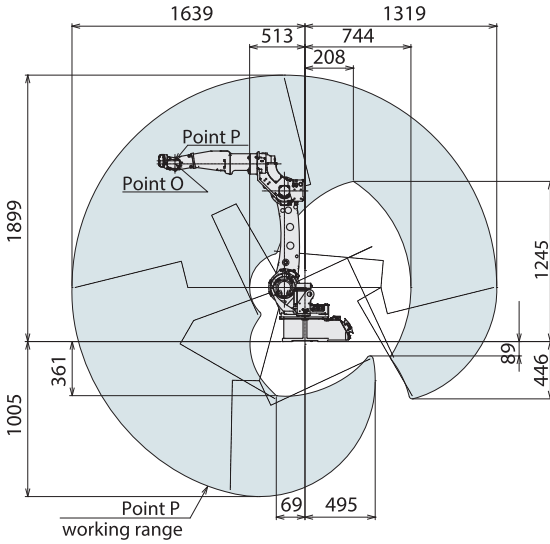
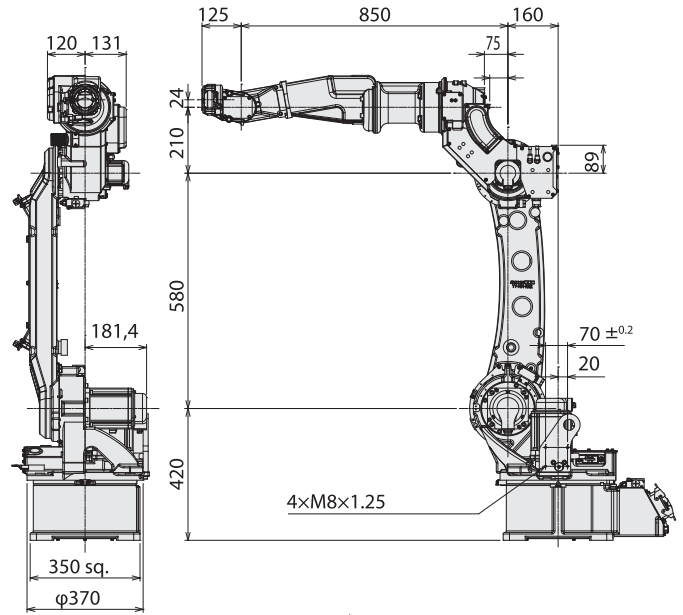
Panasonic TM - 1400



Teknik Özellikler

Model		TM - 1400	
Eksen Sayısı		6	
Taşıma Kapasitesi (Maksimum)		6 kg	
Robot Çalışma Alanı (Kaynak Torcu Takılı Değilken)	Maksimum Uzanma Mesafesi	1437 mm	
	Minimum Uzanma Mesafesi	404 mm	
	Çalışma Aralığı	1033 mm	
Anlık Maksimum Hız	Kol	1. Eksen (RT)	225 ° / sn
		2. Eksen (UA)	225 ° / sn
		3. Eksen (FA)	225 ° / sn
	Bilek	4. Eksen (RW)	425 ° / sn
		5. Eksen (BW)	425 ° / sn
		6. Eksen (TW)	629 ° / sn
Pozisyon Tekrarlama Hassasiyeti		±0.08 mm	
Motor	Giriş Gücü	3 KVA (2,1 kW)	
	Fren	Tüm Eksenlerde Bağımsız	
Ağırlık		170 kg	

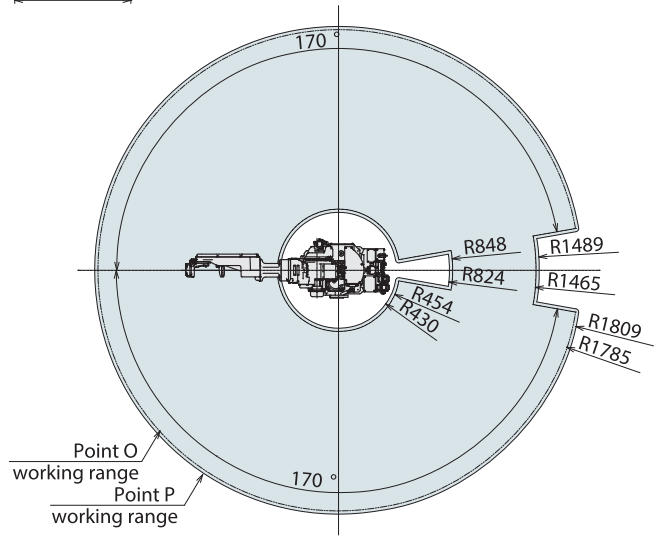
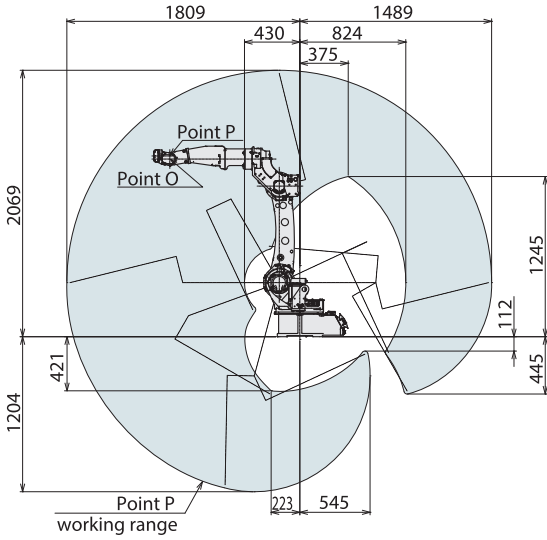
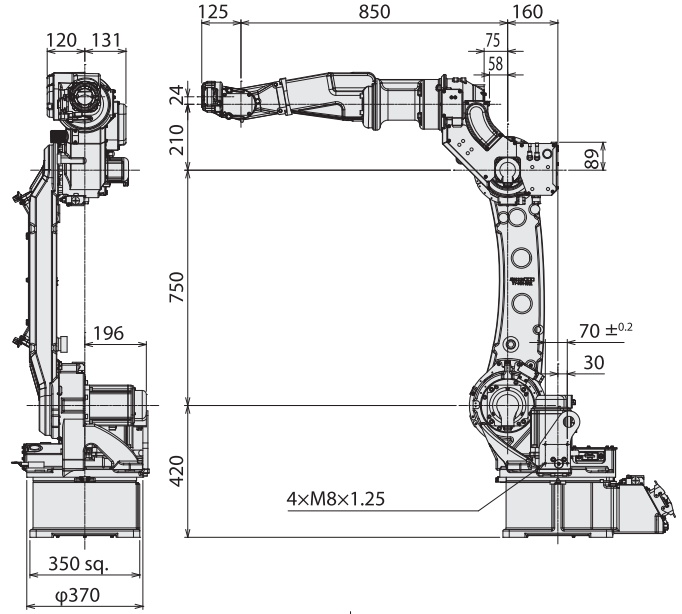
Panasonic TM - 1600



Teknik Özellikler

Model		TM - 1600	
Eksen Sayısı		6	
Taşıma Kapasitesi (Maksimum)		4 kg	
Robot Çalışma Alanı (Kaynak Torcu Takılı Değilken)	Maksimum Uzanma Mesafesi	1639 mm	
	Minimum Uzanma Mesafesi	513 mm	
	Çalışma Aralığı	1126 mm	
Anlık Maksimum Hız	Kol	1. Eksen (RT)	210 ° / sn
		2. Eksen (UA)	210 ° / sn
		3. Eksen (FA)	215 ° / sn
	Bilek	4. Eksen (RW)	425 ° / sn
		5. Eksen (BW)	425 ° / sn
		6. Eksen (TW)	629 ° / sn
Pozisyon Tekrarlama Hassasiyeti		±0.08 mm	
Motor	Giriş Gücü	3 KVA (2,1 kW)	
	Fren	Tüm Eksenlerde Bağımsız	
Ağırlık		180 kg	

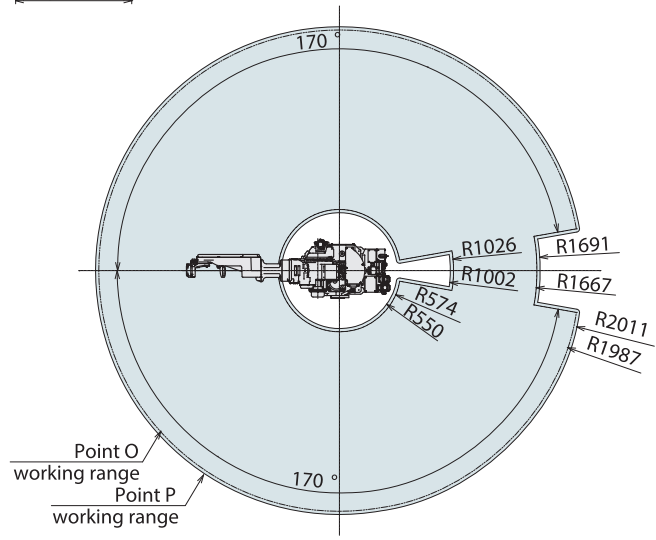
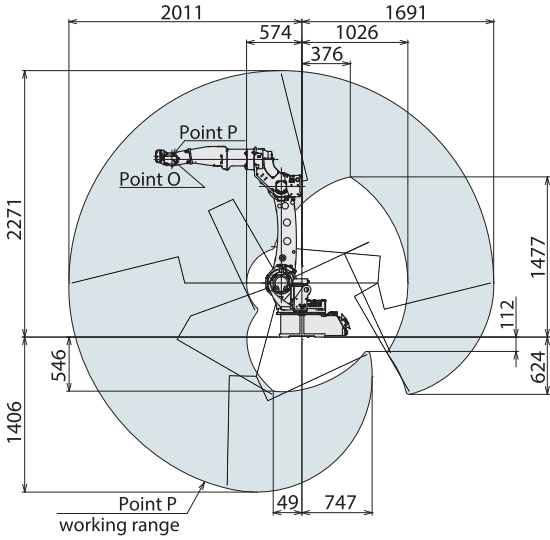
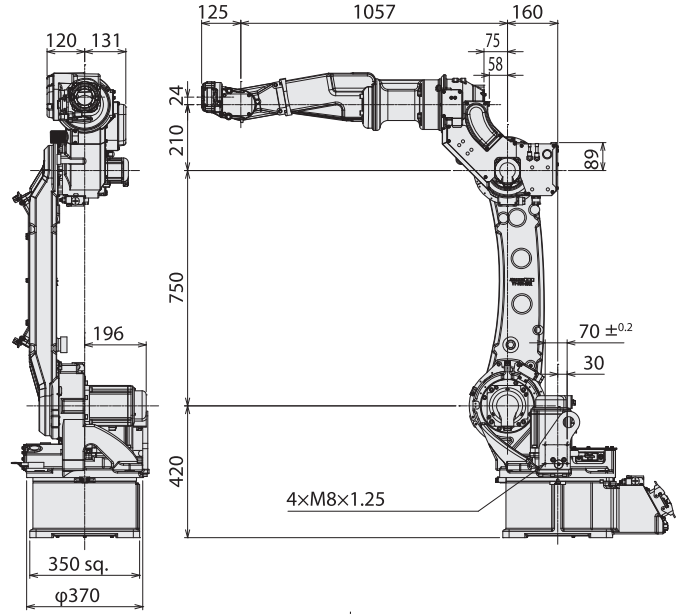
Panasonic TM - 1800



Teknik Özellikler

Model		TM - 1800	
Eksen Sayısı		6	
Taşıma Kapasitesi (Maksimum)		6 kg	
Robot Çalışma Alanı (Kaynak Torcu Takılı Değilken)	Maksimum Uzanma Mesafesi	1809 mm	
	Minimum Uzanma Mesafesi	430 mm	
	Çalışma Aralığı	1379 mm	
Anlık Maksimum Hız	Kol	1. Eksen (RT)	195 ° / sn
		2. Eksen (UA)	197 ° / sn
		3. Eksen (FA)	205 ° / sn
	Bilek	4. Eksen (RW)	425 ° / sn
		5. Eksen (BW)	425 ° / sn
		6. Eksen (TW)	629 ° / sn
Pozisyon Tekrarlama Hassasiyeti		±0.08 mm	
Motor	Giriş Gücü	3 KVA (2,1 kW)	
	Fren	Tüm Eksenlerde Bağımsız	
Ağırlık		215 kg	

Panasonic TM - 2000



Teknik Özellikler

Model		TM - 2000	
Eksen Sayısı		6	
Taşıma Kapasitesi (Maksimum)		6 kg	
Robot Çalışma Alanı (Kaynak Torcu Takılı Değilken)	Maksimum Uzanma Mesafesi	2011 mm	
	Minimum Uzanma Mesafesi	550 mm	
	Çalışma Aralığı	1461 mm	
Anlık Maksimum Hız	Kol	1. Eksen (RT)	195 ° / sn
		2. Eksen (UA)	197 ° / sn
		3. Eksen (FA)	205 ° / sn
	Bilek	4. Eksen (RW)	425 ° / sn
		5. Eksen (BW)	425 ° / sn
		6. Eksen (TW)	629 ° / sn
Pozisyon Tekrarlama Hassasiyeti		±0.1 mm	
Motor	Giriş Gücü	3 KVA (2,1 kW)	
	Fren	Tüm Eksenlerde Bağımsız	
Ağırlık		217 kg	

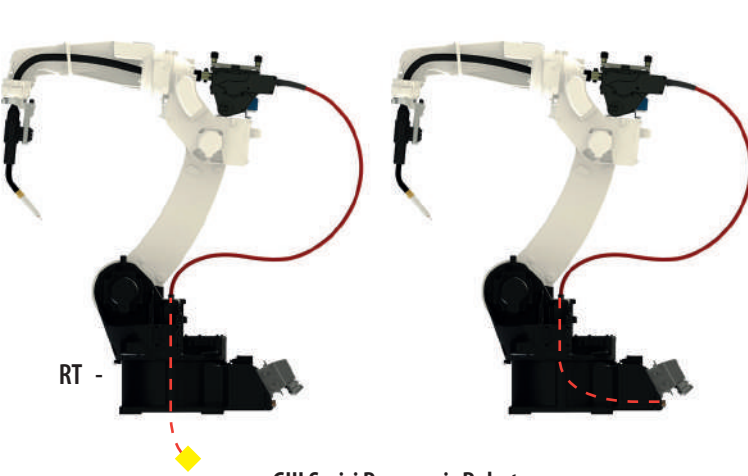
Robot Kol Özellikleri



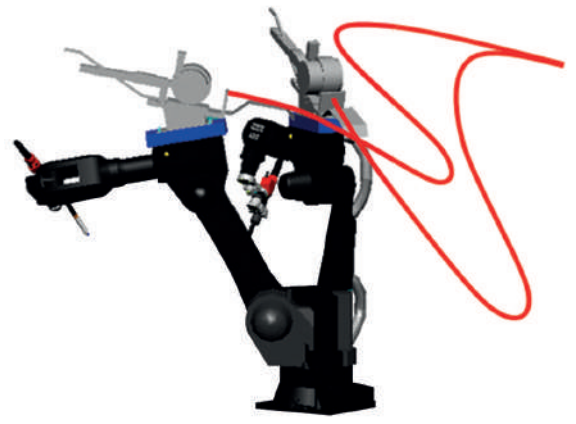
Video için
QR Kodu okutunuz

SAKLI TEL TAŞIYICI HORTUM

Kaynak telini tel sürme ünitesine taşıyan hortum robotun 1.ekseni olan RT ekseninin ortasında bunun için tasarlanmış kanal içerisinden geçer. Böylelikle robot hareket halindeyken tel taşıma hortumunun robotun arka tarafında kontrolsüz bir şekilde sağa sola sallanması sebebiyle oluşan tel sürme problemlerinin önüne geçilirken bu sayede daha derli toplu bir görünüm sağlanır hem de kablounun bir engele takılıp zarar görme riski ortadan kalkar. Bu yapı ile kaynak teli RT ekseninden geçmeden önce istenirse robotun altından istenirse de robotun arka tarafından giriş yapılabilir.



GIII Serisi Panasonic Robot



Konvansiyonel Yapı

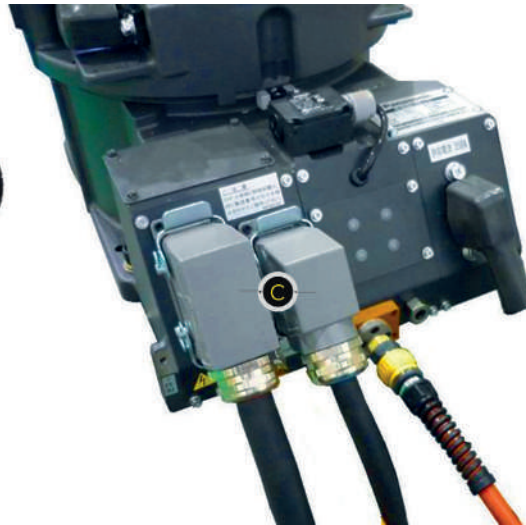
Akım kablosu da tel taşıma hortumu gibi robotun RT ekseninden geçer. Böylelikle robotun hareketlerinden etkilenip aşınmaz veya çevredeki bir yere takılıp kopma riski olmaz. Haberleşme kabloları ise robot alt gövdesine sabittir.



Video için
QR Kodu okutunuz



A-Akım Kablosu Çıkışı



B-Akım Kablosu Girişi

C-Haberleşme Kabloları

Robot Kol Özellikleri

ESNEK KOL YAPISI

Robot kol yay şeklinde tasarlanmıştır. Böylelikle fişküllere daha fazla yaklaşabilir ve istenilen torç açlarına da kolaylıkla ulaşılabilir.



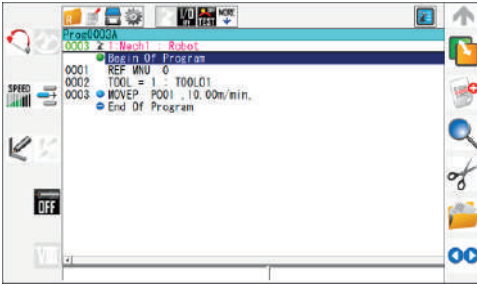
KOLAY TCP (Tool Center Point) AYARI

Robot kol üzerinde sabit bir TCP ayar noktası vardır. Torcun ilk bağlantısında da kullanılan bu nokta sayesinde ihtiyaç durumunda kolaylıkla torcun TCP ayarı yapılabilir.

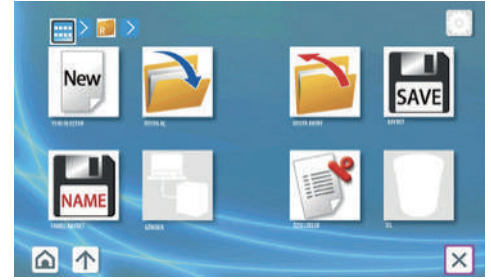


Kumanda Ünitesi ve Yazılım

- Panasonic kaynak robotlarında kullanılan program sektörün en kapsamlı fakat bunun yanında en kolay öğrenilebilen programıdır. Programdaki menülerin Türkçe olması uygulamayı daha da kolaylaştırır. Sistemin kurulumu sonrası Magmaweld yetkililerinin vereceği iki günlük eğitim sonrasında operatör program yapmaya başlayabilir. Magmaweld'in satış sonrası desteği bu konuda da sürekli devam eder.
- Söz konusu program Windows CE tabanlı olup tüm adımlar ekrandaki ikonlar yardımı ile belirlenir ve kaydedilir.
- Hafifletilmiş yeni tasarıma sahip olan kumanda paneli (1 kg ağırlığında) programlama sırasında kullanıcıyı yormaz.
- Kumanda ünitesi üzerinde 1 adet SD kart ve 2 adet USB yuvası bulunmaktadır. Bu sayede tüm bilgilerinizi hafıza kartına yedekleyebilirsiniz.
- 7 inch renkli LCD ekran tüm parametreleri aynı anda ve net bir şekilde görmemize olanak sağlarken iş eldiveni ile de kullanılabilen dokunmatik yapıya sahiptir.
- Ekrandaki tüm programlama adımlarına ROLLER (JOG-DIAL) ile ulaşabilir ve seçebilirsiniz.
- El yapısı uygun bir şekilde tasarlanmış olan kumanda ünitesi üzerinde servo güvenlik düğmesi de bulunmaktadır. Bu düğme ile acil durumlarda robotu kısa süre içerisinde durdurabilirsiniz.
- Kullanıcılar için ŞİFRELİ YETKİLENDİRME SİSTEMİ vardır. Bu sistem kullanıcılara iki derecede şifre tanımlama olanağı sağlar. Birinci seviye yetkilendirmede operatör sadece daha önce yazılmış programı çağırıp çalıştırabilir, yazılmış programda hiçbir değişiklik yapamaz. Bu sayede operatörün yanlışlıkla program üzerinde yapacağı değişikliklerin önüne geçilmiş olunur. İkinci seviye yetkilendirmede ise operatör yeni program yazabilir, daha önce yazılmış programlar üzerinde değişiklik yapabilir ve tüm programları çalıştırabilir.

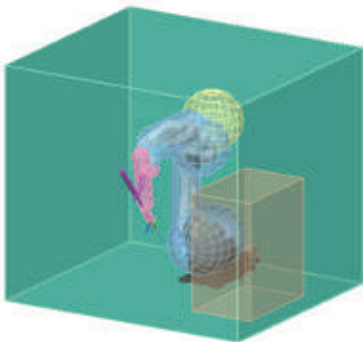


Ekranın sağ tarafına konumlandırılmış fonksiyon tuşları ile kolay kullanıcı arayüzü

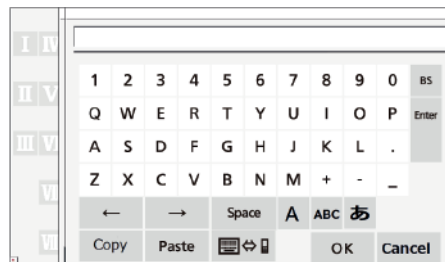
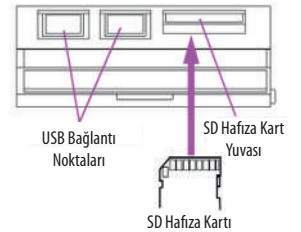
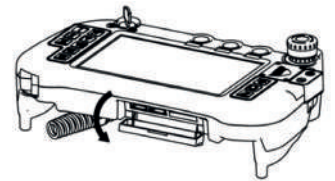


İş eldiveni ile de kullanılabilen dokunmatik ekran

TÜRKÇE MENÜ



Yüksek ekran çözünürlüğü ve 3D görseller



Basitleştirilmiş metin girişi

Kontrolör

Geliştirilmiş hareket doğruluğu, Dokunmatik panel, 3D ekran ve Açık arayüz özellikleri sayesinde fabrika optimizasyonunu destekler.

64 bit işlemci ile yüksek hızda haberleşme ve 27 eksen aynı anda kontrol edebilme imkanı vardır.

Panasonic kaynak makinesi ile kusursuz kaynak parametreleri belirlenebilir.



Teknik Özellikler

Model	G4		
Şebeke Gerilimi	380 V AC, 3 Faz, 0.9 kW (1,2 kVA), 50/ 60 Hz		
Hafıza Kapasitesi	40,000 Nokta		
Pozisyon Kontrol Metodu	Servo Kontrol Yazılımı		
Harici Hafıza	El kumanda ünitesi üzerinde 1 adet SD hafıza kart yuvası, 2 adet USB bağlantı noktası		
Eksen Kontrolü Kapasitesi	Eş zamanlı olarak 6 eksen (Maksimum 27 eksen)		
Giriş ve Çıkış Kapasitesi	Giriş (Input)	40 adet (Opsiyonel olarak 2048 adete kadar yükseltilebilir)	
	Çıkış (Output)	40 adet (Opsiyonel olarak 2048 adete kadar yükseltilebilir)	
Kaynak Yöntemleri	CO2 MAG, Paslanmaz MIG, Pulse MAG / MIG		
Network Bağlantı Yöntemi	Ethernet (PC ile DTPS haberleşme)		
Soğutma Metodu	Fan Soğutma		
Koruma Sınıfı ve Yapısı	IP 54 Kapalı Kutu		
Dış Ölçüler	630 x 550 x 711 mm		
Ağırlık	82 Kg (TP ve bağlantı kabloları hariç)		



Temel Özellikler

Dokunma Sensörü (Touch Sensor) Özelliği

Robot, kaynağa başlamadan önce, iş parçasının olası konum sapmalarını torç nozulu veya kaynak teli ile dokunarak algılar ve kaynak programını parçanın yeni konumuna göre revize eder. Böylelikle her parça için program üzerinde manuel revizyon yapılmasına gerek kalmaz.

Zig-Zag Kaynağı (Weaving) Özelliği

Zig-Zag kaynağı yapmak için sadece başlangıç noktası, zig-zag genişliği ve bitiş noktası bilgilerinin girilmesi yeterli olacaktır. Böylelikle büyük zaman kazancı sağlanır.

Krater Kapatma (Overlap) Özelliği

Kaynak devam ederken istenmeyen bir ark kesilmesi durumunda bitiş noktasında krater oluşumunu engellemek için robot kaldığı yerden değil, bir adım geriden yani krateri kapatarak tekrar kaynağa başlar. Böylelikle kaynak kalitesinde süreklilik sağlanır.

Tekrar Ark Başlatma (Arc Start Retry) Özelliği

Herhangi bir sebeple kaynak arkının oluşmaması durumunda sistem bunu algılar ve tekrar ark oluşturur.

Tel Yapışmasını Algılama (Wire Stick Auto Release) Özelliği

Kaynak telinin iş parçasına yapışması durumunda sistem bunu algılar ve bırakması için tekrar ark oluşturur.

Program Kopyalama (Parallel Shift + RT Axis Rotating) Özelliği

Yapılan bir kaynak programı, yatay eksenle istenilen bir konuma kopyalanabilir. Böylelikle aynı iş parçası için değişik konumlarda aynı programlar yapmak için zaman harcanmaz.

Torç Referanslama (Compensation of Tool) Özelliği

Herhangi bir sebeple kaynak torcunun ekseninden kayması durumunda Panasonic kaynak robotlarına özel torç referanslama özelliği sayesinde sadece 1 dakika içerisinde tüm programların sorunsuz bir şekilde çalışması sağlanır. Böylelikle yeniden programlamaya gerek kalmaz.

Torç Koruma (Torch Shock Sensor) Özelliği

Kaynak torcu bir şok sensör ile robot kola bağlıdır. Herhangi bir sebeple kaynak torcunun bir engele çarpması anında robot durarak torcu ve çevresini koruma altına alır.

Robot Koruma (Collision Dedect) Özelliği

Robot kolda çarpmaları algılama özelliği vardır. Herhangi bir çarpışmada sistem anında durarak kendini ve çevresini koruma altına alır.

Çarpma Koruması (Cube Monitor) Özelliği

Robotun çalışmasını istediğimiz güvenli bölgeler tanımlayabiliriz. Robot bu bölgelerin dışına çıkamaz ve böylelikle istenmeyen çarpmaların önüne geçilir.

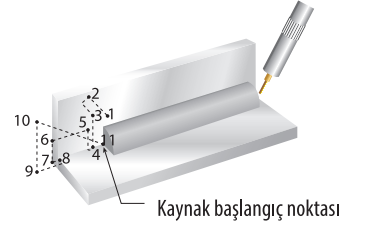
Ark Sensör (Arc Sensor) Özelliği

Zig-Zag kaynağı sırasında kaynak akımındaki sapmalar tespit edilir ve torç bunu düzeltmek için konum değiştirebilir. Böylelikle köşe veya V kanal kaynaklarında, kaynak çizgisinin doğru bir şekilde izlenmesi sağlanır.

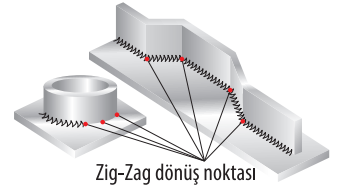
Diğer Kullanıcı Dostu Özellikleri

- Tüm kaynak parametrelerinin kumanda panelinden girilmesi ve izlenebilmesi
- Kaynak sırasında kesinti olmaksızın, değişik kaynak parametreleri ile kaynak yapabilme ve kaynak parametrelerini değiştirebilme
- Kaynak akımını, gerilimini ve tel sürme hızını birbirlerinden bağımsız olarak ayarlayabilme
- Kontakmeleme değişim zamanı bildirimi
- Hata tanımlarının ekrandan izlenebilmesi
- Tüm programların yedeğinin alınabilmesi (USB ve SD card)
- Kumanda panelini kısa yol tuşları oluşturarak özelleştirebilme
- Sinerjik özelliği sayesinde önceden belirlediğiniz kaynak parametrelerini hafızaya alıp tüm programlarda kullanabilme.

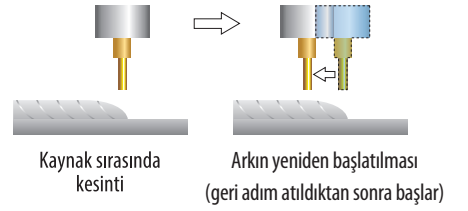
Dokunma Sensörü (Touch Sensor) Özelliği



Zig-Zag Kaynağı (Weaving) Özelliği



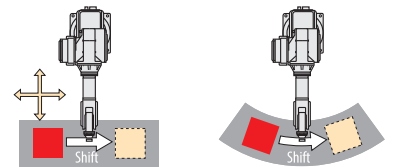
Krater Kapatma (Overlap) Özelliği



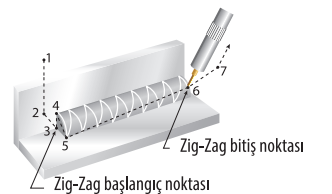
Tekrar Ark Başlatma (Arc Start Retry) Özelliği



Program Kopyalama (Parallel Shift + RT Axis Rotating) Özelliği



Ark Sensör (Arc Sensor) Özelliği



Temel Özellikler

Otomatik Torç Kalibrasyon Özelliği

Programlama veya seri üretim esnasındaki çarpma veya farklı dış etkiler sebebiyle torç referans noktasından sapabilir. Bu durum torcun, daha önce yapılmış kaynak programlarındaki gitmesi gereken noktalardan sapmasına sebep olur.

Bu özellik sayesinde robot torcu, lazer torç kalibrasyon istasyonuna giderek otomatik olarak tekrar kalibre olur ve üretime devam edilir. Böylelikle torcun sapması sebebiyle kaynak programlarını revize etme ihtiyacı ortadan kalkarak zamandan ve işçilikten yüksek oranda tasarruf sağlanır.

Bu özellik istenirse seri üretim esnasında operatörün belirlediği periyotlarla otomatik olarak tekrarlanabilir ya da tek bir tuşa basılarak istenilen bir anda kullanılabilir.



Otomatik Torç Temizleme Özelliği

Kaynak sırasında nozulun iç kısmına yapışan sıçrantıların temizlenmesi, koruyucu gazın kaynak banyosunu yeterli şekilde koruyabilmesi için çok önemlidir. Magmaweld Robotik Sistemlerde bunu garanti altına almak için Robotik Torç Temizleme Ünitesi bulunur.

Robotik torç temizleme ünitesi kaynak robotu ile senkronize çalışır. Bu sistem sayesinde torç nozulunun istediğimiz kaynak uzunluğu veya istediğimiz parça adedi sonunda otomatik olarak temizlenmesi sağlanır, operatörün insiyatifine bırakılmaz.

Otomatik Torç Temizleme ünitesinin çalışması üç adımdan oluşur;

- 1.Adım - Tel Kesme: Telin ucunda oluşan topak keşir, böylelikle ark başlangıcı kolaylaşır.
- 2.Adım - Temizleme: Metal bir rayba nozulunun içinde dönerek çapakların düşmesi sağlanır.
- 3.Adım - Koruyucu Sıvı Püskürtme: Nozula koruyucu sıvı püskürtülerek çapak yapışması en aza iner.



Torç Su Soğutma Özelliği

Özellikle yüksek amperlerde veya kaynakların durmaksızın uzun olduğu kaynak proseslerinde su ile soğutulan torçların kullanılması zorunludur.

Torç grubunun içerisinde sirküle olan soğutma suyunun belirli sıcaklık aralığında kalması ve sorunsuz bir şekilde devir daim olması kaynak torcunun ömrünü ve kaynak kalitesini artırır. Magmaweld Torç Su Soğutma Üniteleri yüksek soğutma kapasitesi sayesinde torcun sürekli istenilen performansta çalışmasını sağlarken herhangi bir sebeple soğutma suyunun belirlenen sıcaklık değerinin üzerine çıktığında veya su devir daiminde bir problem olduğunda üzerindeki sensörler sayesinde robotik sistemi durdurur. Böylelikle kaynak torcunun ve torç kablosunun zarar görmesi engellenirken torç grubunda oluşabilecek yüksek bedelli masrafların önüne geçilmiş olunur.



Temel Özellikler

Ekran Üzerinden Torç Açısı Ayarı (Torch Angle Display)

Kaynak programı yaparken torç açısını derece cinsinden hem yatay hem de dikey yönde LCD kumanda paneli üzerinden görmek mümkündür. Böylece önceden prosedürler ile belirlenmiş, olması gereken torç açıları kolaylıkla ayarlanabilir.



Program Test Modu (Program Test Mode)

Operatör tarafından yapılan kaynak programı, seri üretim öncesi robot sanki otomatik çalışır gibi düşük hızda, ister kaynaklı ister kaynaklız olarak test edilebilir. Böylelikle seri üretime girmeden önce program kontrol edilir ve gerekli düzeltmeler yapılabilir.



Temel Özellikler

Kaynak Gözlemcisi (Weld Monitor)

Bu özelliğin amacı kaynak programında tanımlanmış parametrelerin kaynak sırasında da aynen uygulanmasını kontrol altına almaktır. Akım ve voltaj gibi parametrelere alt ve üst sınırlar belirlenebilir ve kaynak sırasında sınırların dışına çıktığında istenirse robot hata verir ve durur, istenirse sadece sinyal verebilir. Alt ve üst sınırlar değer olarak (örneğin ± 10 A) ya da yüzde olarak (örneğin $\pm 10\%$) ekrandan girilebilir.



Kaynak Akımı	☒ Geçerli ☐ Geçersiz	Lower range	Upper range	
Kaynak Voltajı	☒ Geçerli ☐ Geçersiz	-10	10	A
Kısa Devre Sayısı	☒ Geçerli ☐ Geçersiz	-3.0	3.0	V
Anlık Ark Gecikmesi (1 sn. içinde izin verilen)	☐ Geçerli ☒ Geçersiz	30	100	count
Motor Akımı	☐ Geçerli ☒ Geçersiz	0.0	500.0	ms
Ortalama Zaman (1-10)		0.00	2.55	A
Sapma		10	x 50ms	
Akım Sonrası Gecikme		0.50	s x	1 count
Ekran Çıkışı		3.0	s	
Çıkış Sıfırlama	☒ Torç AÇIK ☐ Sıfırlama Girişi	10:01#0010	Tara	
		0:None	Tara	
		TAMAM	İptal	

Jog Ayarları

Programlama yaparken bazı noktalarda ince ayar yapma ihtiyacı olabilir. Bu durumda robot bazen büyük adımlarla bazen de çok küçük adımlarla hareket ettirmek zorunda kalınabilir. LCD kumanda paneli üzerindeki Jog Dial isimli çeviriciye değişik hızlar tanımlayarak hassas ve kaba hareketler arasında hızlı geçişler yapılabilir.

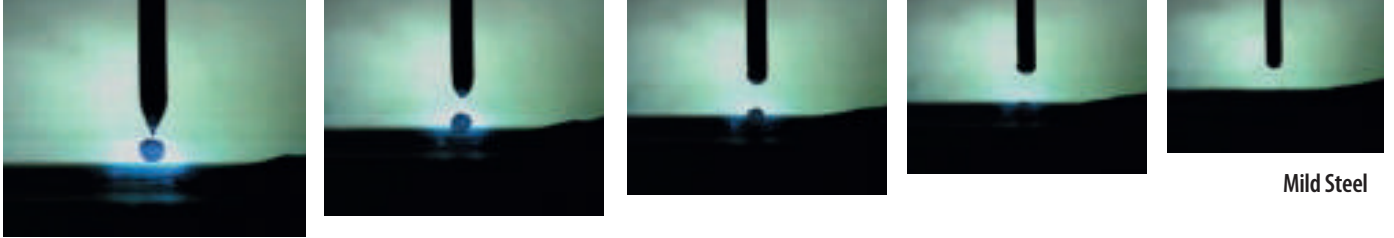


Jog Dial Artışı ile Hareket	Düşük	Orta	Yüksek	
Kartezyen	0.20	0.50	1.00	mm
	(0.01-9.99mm)			
Döngüsel	0.10	0.20	0.40	der
	(0.01-1.00der)			
Varsayılan	TAMAM	İptal		

Panasonic MIG / MAG Kaynak Makinaları

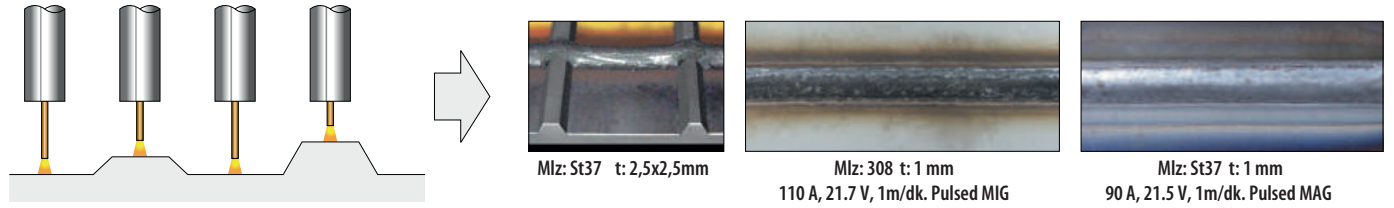
Panasonic VP1 kaynak makinesi, Panasonic' in G4 robotlarıyla hiçbir yazılıma gerek olmadan, sadece dijital haberleşme kablosuyla haberleşebilir ve robot, kaynak makinesini otomatik olarak tanır.

Panasonic Kontrolör, "FULL DIGITAL" kontrol ile kaynak makinesinin en iyi performansını sergilemesini sağlar. VP1 kaynak makinesi, tüm kaynak akım aralıklarında mükemmel ark kararlılığı sağlar. En uygun PULSE salınım kontrolü ile 1 pulse ile 1 damla geçişini gerçekleştirir.



Mild Steel

Pulse özelliği sayesinde, paslanmaz dahil tüm karbonlu çeliklerin kaynağında sıçrantsız ve mükemmel kaynak dikişleri elde edilebilir. Robot kolunun üzerindeki tel sürme motorunda encoder vardır. VP1 kaynak makinesi, tel sürme motorunun encoder bilgilerini kullanır. Daha sonra bu bilgileri, motor devrini kusursuzca ayarlayabilmesi ve tel sürmenin kararlılığını koruyabilmesi için CPU'ya iletir. Bu sayede kaynak teli torca gerektiğince sevk edilir ve kaynak bilgileri geniş aralıklarda girilebilir.



Kaynak makinelerinde 32 bit RISC CPU kullanılmıştır ve bu durum yüksek hızda salınımı kontrol edebilmenize olanak sağlar. Kontrol ünitesi seccerdeki kısa devreleri ortadan kaldırıp, kaynak esnasında ilk tutuşmayı kolaylaştırarak çapak oluşmasını önlemektedir. Bu sayede daha geniş akım ayarlanabilme imkanı ile az çapak oluşmasını sağlamaktadır.

VP1 kaynak makinesi, 2 aşamalı yüksek amperli ark başlangıcı ve pulse olmayan başlangıç teknolojisi ile mükemmel ark başlangıç performansını kısa zaman dilimlerinde oluşturabilir. Kaynak sonrasında tel ucunda oluşan toparlaklık azalır ve böylelikle daha kolay ark başlangıcı oluşturur. Sistem, hem hava soğutmalı torç hem de su soğutmalı torç ile kullanıma uygundur.

Teknik Özellikler	
Model	Panasonic 400VP1
Teknoloji	Pulse Fonksiyonlu Inverter
Şebeke Gerilimi	380 V / 3 Faz / 50Hz
Giriş Gücü	17.8 KVA (16 KW)
Boşta Çalışma Gerilimi (Maksimum)	78 VDC
Kaynak Akım Aralığı	30-400 A
Çıkış Gerilimi	12-38 V
Devrede Kalma Oranı	400 A (%60)
Kullanılabilir Kaynak Teli Çapı (Masif Tel)	0.80 / 0.90 / 1.00 / 1.20 / 1.6 mm
Kullanılabilir Kaynak Teli Çapı (Özlü Tel)	1.6 mm
Dış Ölçüler (E x B x Y)	540 x 380 x 800 mm
Ağırlık	72 Kg
Koruma Sınıfı	IP 21S
Kaynak Kılavuzu (Weld Navigation)	Var



Kaynak Kılavuzu (Weld Navigation)

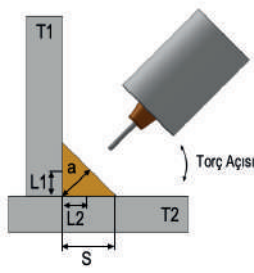


Video için
QR Kodu okutunuz

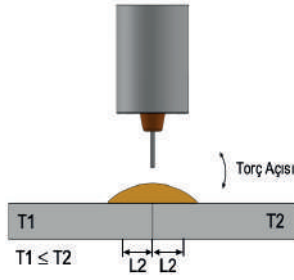
Weld Navigation özelliği sayesinde iki adımda kolay kaynak parametre ayarı yapılabilir. Robotun kumanda paneli üzerinden girmeniz gerekenler sadece kaynak yapılacak parçaların birleşme şekli ve kaynak yapılacak parçaların et kalınlıklarıdır. Böylelikle programlama süresinde büyük avantaj sağlanır.

1. Adım:

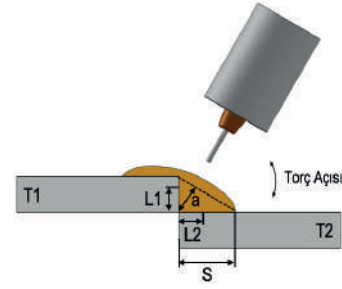
Kaynak yapılacak parçaların birleşme şekli seçilir.



Köşe Kaynağı
T-Birleştirme



Alın Kaynağı
I-Birleştirme



Bindirme Kaynağı
L-Birleştirme

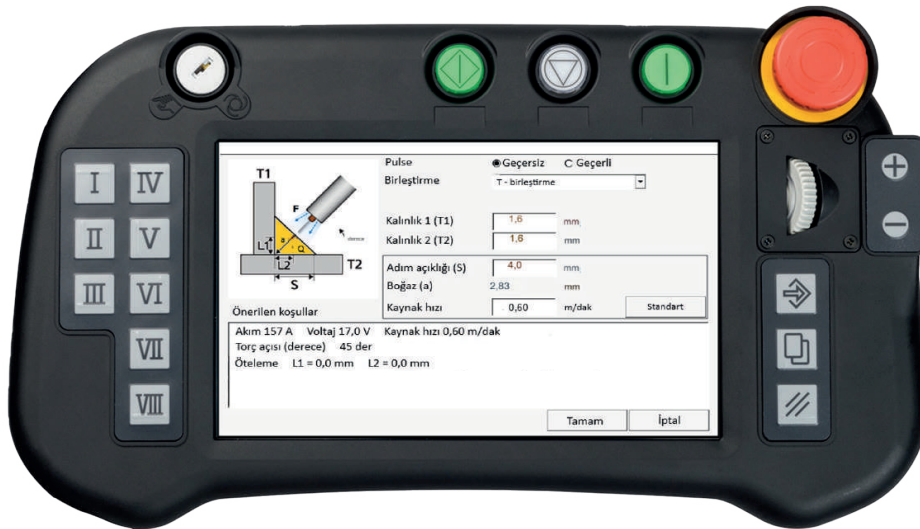
2. Adım:

Kaynak yapılacak parçaların et kalınlıkları girilir.

Kalınlık 1 (T1)	1,6	MM
Kalınlık 2 (T2)	1,6	MM

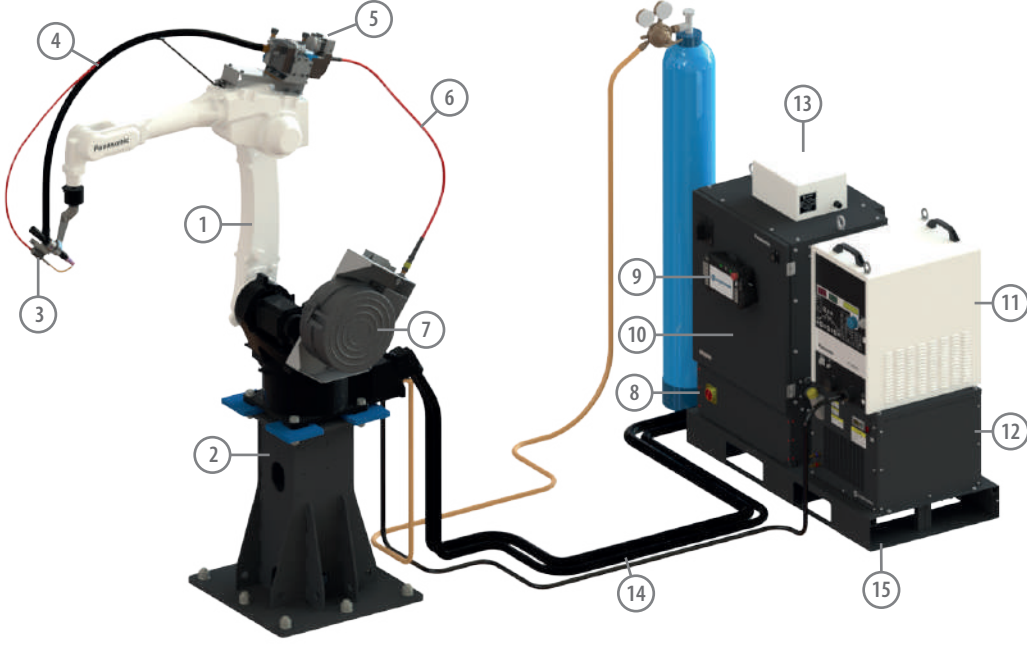
Bu iki adımdan sonra robot KAYNAK AKIMI, KAYNAK GERİLİMİ, KAYNAK HIZI, KAYNAK YÜKSEKLİĞİ, KAYNAK ADIM AÇIKLIĞI, TORÇ AÇISI değerlerini kendisi hesaplayıp ekranda gösterir ve ardından derhal kaynağa başlanabilir.

Bu aşamadan sonra eğer operatör isterse robotun tavsiye ettiği kaynak hızı, boğaz yüksekliği (a) ve kaynak adım açıklığı (S) değerlerini ekrandan manuel olarak kendi istediğine göre değiştirebilir. Sonrasında ise robot derhal bu değişikliğe göre tüm parametreleri tekrar hesaplar ve ekrana getirir.



(Robotun verdiği parametreler tavsiye niteliğindedir ve sınırlıdır)

Panasonic TIG Kaynak Robotları ve TIG Kaynak Makinaları



Sistemi Oluşturan Temel Ekipmanlar

- 1-Robot Kol
- 2-Robot Montaj Sehpa
- 3-Kaynak Torcu ve Şok Sensor
- 4-Torç Kablosu
- 5-ServoTel Sürme Ünitesi
- 6-Tel Taşıyıcı Kılavuz Hortum
- 7-Tel Sepet Taşıma Aparatı
- 8-Elektromanyetik Filtre Ünitesi
- 9-LCD Kumanda Ünitesi
- 10-Kontrolör
- 11-PanasonicTIG Kaynak makinesi
- 12-Su Soğutma Ünitesi
- 13-Kumanda Kutusu
- 14-Kablo Grubu
- 15-Metal Taşıyıcı Palet

Panasonic Robotik TIG Kaynak Makineleri

- BP2 kaynak makineleri, Panasonic'in G4 robotlarıyla hiçbir yazılıma gerek olmadan, dijital haberleşme kablosuyla haberleşebilir. Robot, kaynak makinesini otomatik olarak tanır. Panasonic kontrolör, "FULL DIGITAL" kontrol ile kaynak makinesinin en iyi performansını sergilemesini sağlar.
- Pulse özelliği sayesinde, alüminyum ve paslanmaz dahil tüm karbonlu çeliklerin kaynağında mükemmel kaynak dikişleri elde edilebilir.
- Yüksek frekans ile sorunsuz ark başlangıcı ve 4 Amper akımda dahi mükemmel ark kararlılığı sağlar.
- Kaynak parametreleri de dahil tüm robot programlaması robotun kumanda panelinden yapılır.
- Robot kaynak yaparken parametreleri değiştirebilme imkanı vardır.
- Müşteri talebine ve prosesin ihtiyacına göre kaynak, ilave tel ile veya ilave tel olmadan yapılabilir. İlave tel ihtiyacı varsa robot üzerinde bir tel sürme ünitesi bulunur.
- Tel sürme ünitesindeki motorun encoder bilgileri kullanılarak, telin kaynak banyosunda kararlı bir şekilde iletilmesi garanti altındadır.
- Sistemde tel sürme ünitesi olsa dahi, ilave tel olmadan da kaynak yapılabilir.
- Sistem, hem hava soğutmalı torç, hem de su soğutmalı torç ile kullanıma uygundur.



Tel Beslemesiz Torç Grubu



Tel Beslemeli Torç Grubu

Teknik Özellikler	
Model	Panasonic 300BP2
Uygulama	AC / DC TIG Kaynağı
Teknoloji	Pulse Fonksiyonlu Inverter
Ark Başlangıcı	Yüksek Frekans (HF)
Şebeke Gerilimi	380 V / 3 Faz / 50Hz
Giriş Gücü	11 KVA (8.8 KW)
Kaynak Akım Aralığı	4-300 A (DC TIG) / 10-300 A (AC TIG)
Çıkış Gerilimi	22 V (AC/DC)
Devrede Kalma Oranı	300 A (%40)
Dış Ölçüler (E x B x Y)	510 x 380 x 656 mm
Ağırlık	59 Kg
Koruma Sınıfı	IP 21S

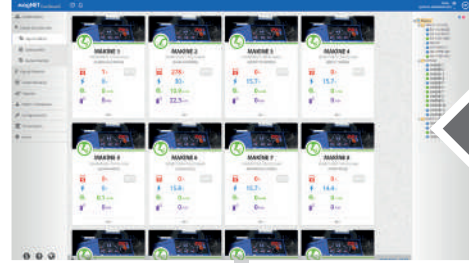


Endüstri 4.0 Kaynak Yönetim Sistemi : magNET

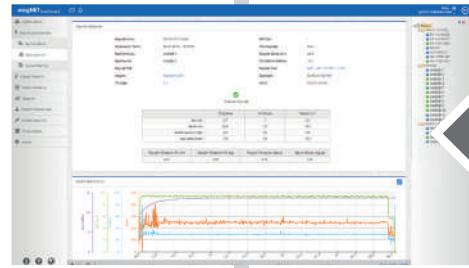
Tüm proses verilerinin gerçek zamanlı olarak görüntülenip analiz edilmesi, verimlilik ve ürün kalitesi ile ilgili tüm sorunları oluşmadan yakalamak "Endüstri 4.0" 'ın temel unsurlarındandır.

Magmaweld olarak kaynak operasyonlarının dijitalleşmesinde öncü bir rol üstleniyoruz. Bütün Ar-Ge ve imalatını Magmaweld'in gerçekleştirdiği bu ürünümüzle müşterilerimize rekabet avantajı sunuyor ve Endüstri 4.0'a adım atmalarını sağlıyoruz.

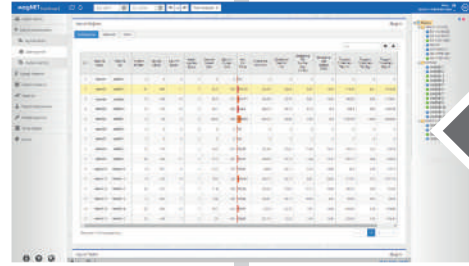
- Kullanıcı dostu Türkçe arayüz.
- Kolay kurulum.
- Web tabanlı yazılım ile uzaktan üretim verilerine ulaşılabilme.
- Robotun performans takibi ve toplanan tüm veriler için detaylı rapor alabilme.
- Limit ve alarmlarda kritik parametrelerin uygulanabilmesi.
- Magmaweld WPS / WPQR paketleri ile entegrasyon.
- MagNet yazılımı ile kritik parametrelere erişim ve ERP sistemi, istatistiksel yazılımlar veya Excel'e doğrudan aktarım imkanı.
- WiFi veya Ethernet ile doğrudan sunucuya aktarım imkanı.
- Kaynakla ilgili tüm parametreleri bilgisayarınızdan takip edebilme;
 - Kaynakta çalışma süresi
 - Kaynaksız çalışma süresi
 - Boşta bekleme süresi
 - Kaynak teli tüketim miktarı ve tel hızı
 - Kaynak akımı ve gerilimi
 - Gaz akışı / Tüketimi ve gaz tasarruf özelliği
 - Enerji tüketim miktarı



Kullanıcı dostu arayüz sayesinde operatörün işini kolaylaştırır, kolay kullanım ve takip sağlar.



Makine ve kaynakçı performansı takibi sayesinde işinizi ve doğru şekilde takip eder.



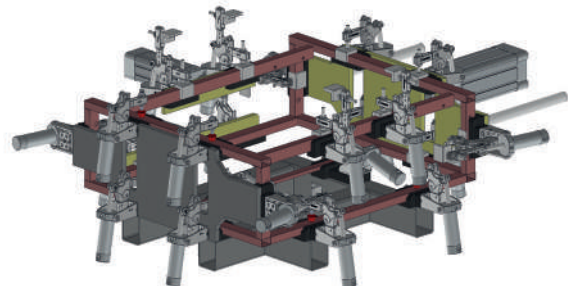
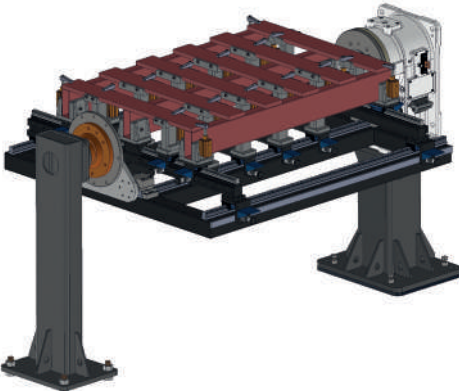
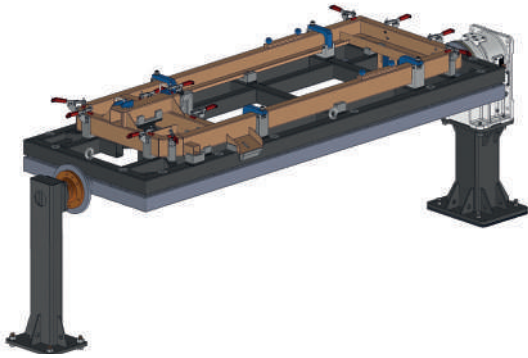
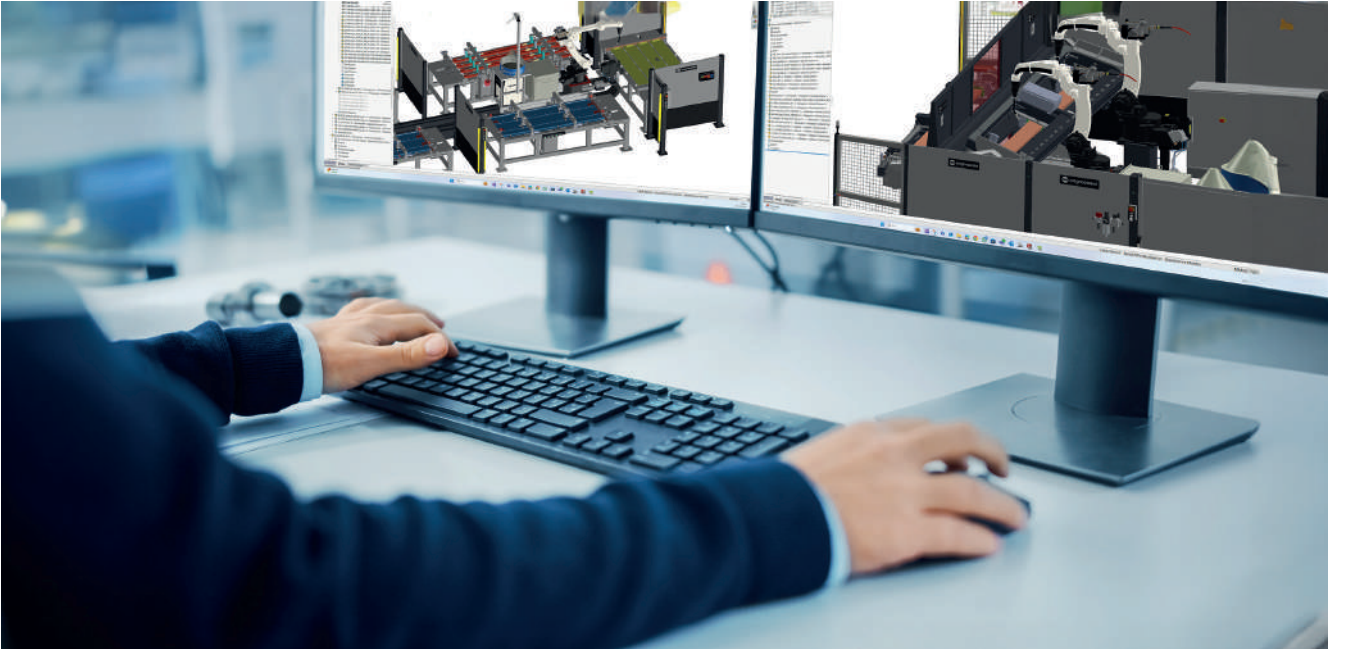
Kritik parametrelerin detaylı analizi ile üretim süreçlerinin eşzamanlı izlenebilmesini sağlar.



Kaynak Fikstürleri

Robotik kaynak sistemlerinde fikstürler, sistemin sürekli ve sorunsuz çalışabilmesi için gerekli tamamlayıcı ekipmanların başında gelir. Magmaweld bu konuda da müşterisini yalnız bırakmayıp, kaynak fikstürleri de dahil tüm çevresel ekipmanları içeren anahtar teslim çözümler sunar. Kaynak fikstürü tasarımından üretimine tüm adımları bünyesinde barındıran Magmaweld, bu işi yaparken kaynak konusundaki 60 yılı aşkın tecrübesinden yararlanır ve müşterisine özel sorunsuz ürünler üretir.

Ayrıca Magmaweld firması, kaynak fikstürünü kendisi imal etmek isteyen ve Magmaweld'i tercih edecek olan müşterilerine, tasarladıkları fikstürlerin üç boyutlu datalarını kullanarak bilgisayar ortamında robotlu simülasyon desteği de vererek müşterisinin tek seferde doğru fikstür üretmesine katkıda bulunur.



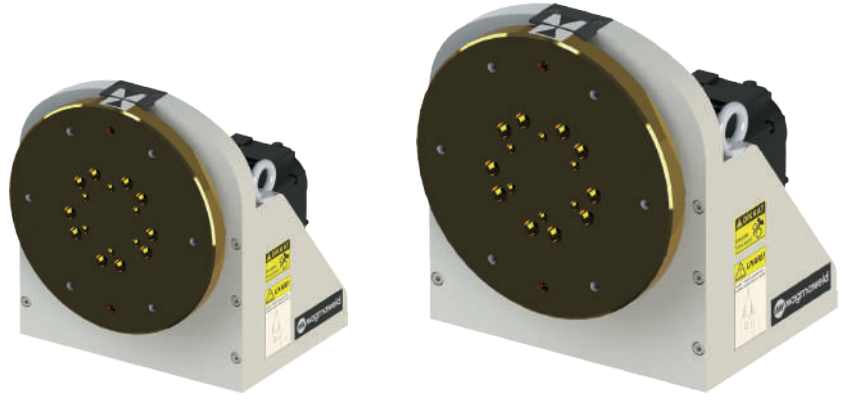
Magmaweld Pozisyonerler

Pozisyonerler kaynak robotları ile haberleşerek üzerlerine bağlanan iş parçası veya fişkürleri çevirip doğru kaynak pozisyonuna getirmek için tasarlanmışlardır. Bağlanacak yükün ağırlığına göre sınıflandırılırlar. Parçanın şekline ve kaynak yerlerine göre bir veya daha fazla eksen sayısına sahip olabilirler.

MPS Serisi Tek Eksenli Pozisyonerler

Bağlı iş parçasının kaynak esnasında dönmesinin gerekli olmadığı durumlarda kullanılmak üzere tasarlanmış ekonomik pozisyonerlerdir.

- Panasonic robotlar ile sorunsuz haberleşir.
- Robotun kumanda panelinden programlanabilir.
- Başlangıç noktasına geri dönmeyi gerektirmeyen absolute AC servo motorlar kullanılmıştır.
- Yüksek frekansın (HF) oluşturduğu elektromanyetik gürültüye karşı dirençlidir ve TIG kaynak uygulamalarında kullanılabilir.
- Kompakt yapısı sayesinde kolay monte edilebilir.
- Boşluksuz redüktör kullanılmıştır ve bu sayede hassas konumlama kabiliyetleri vardır.



Teknik Özellikler		
Model	MPS 500	MPS 1000
Motor / Encoder	AC Servo Motor / Mutlak Encoder	
Maksimum Taşıma Kapasitesi	500 Kg	1000 Kg
Maksimum Dönüş Hızı	78 °/sn . (13 d/dk.)	54 °/sn. (9 d/dk.)
Çalışma Aralığı	± 10 tur	
Uygulanabilir Maksimum Dönme Momenti	590 Nm	1320 Nm
Uygulanabilir Maksimum Moment (Ayna Yüzeyinden)	1735 Nm	3920 Nm
Hassasiyet (R= 250mm)	± 0.05 mm	
Titreşim	4.90 m/s ² veya daha az	
Öngörülen Kaynak Akımı	500 A (Çevrim Oranı: %60)	
Uygulanabilir Kaynak Yöntemleri	CO ₂ / MAG / MIG / TIG	
Dış Ölçüler (E x B x Y)	420 x 340 x 380 mm	450 x 400 x 460 mm
Ağırlık	90 Kg	180 Kg
Motor Çıkış Gücü	1 Kw	2 Kw

*Projeye göre veya müşteri talepleri doğrultusunda daha yüksek kapasiteli pozisyonerler üretilebilir.

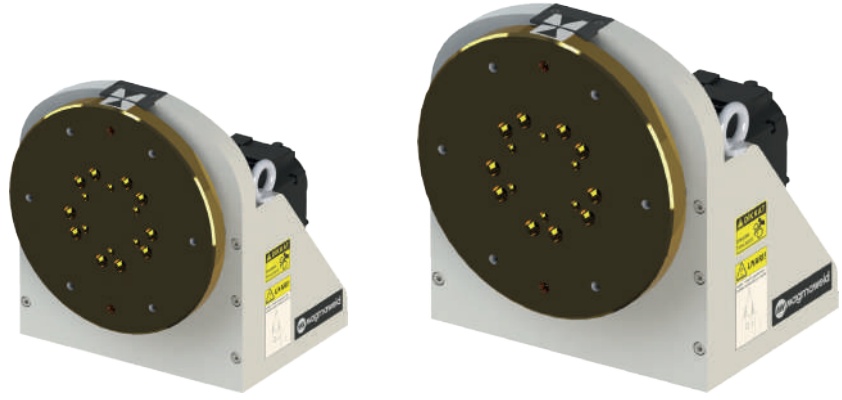
Magmaweld Pozisyonerler

Pozisyonerler kaynak robotları ile haberleşerek üzerlerine bağlanan iş parçası veya fişstürleri çevirip doğru kaynak pozisyonuna getirmek için tasarlanmışlardır. Bağlanacak yükün ağırlığına göre sınıflandırılırlar. Parçanın şekline ve kaynak yerlerine göre bir veya daha fazla eksen sayısına sahip olabilirler.

MPSH Serisi Tek Eksenli Harmonik (Senkron) Pozisyonerler

Bağlı iş parçasının kaynak esnasında dönmesinin gerekli olduğu (örneğin dairesel veya eliptik kaynak) durumlarda kullanılmak üzere tasarlanmışlardır.

- Panasonic robotlar ile eş zamanlı hareket eder. (Harmonik hareket yapabilir.)
- Robotun kumanda panelinden programlanabilir.
- Başlangıç noktasına geri dönmeyi gerektirmeyen absolute AC servo motorlar kullanılmıştır.
- Yüksek frekansın (HF) oluşturduğu elektromanyetik gürültüye karşı dirençlidir ve TIG kaynak uygulamalarında kullanılabilir.
- Kompakt yapısı sayesinde kolay monte edilebilir.
- Boşluksuz redüktör kullanılmıştır ve bu sayede hassas konumlama kabiliyetleri vardır.



Teknik Özellikler		
Model	MPSH 500	MPSH 1000
Motor / Encoder	AC Servo Motor / Mutlak Encoder	
Maksimum Taşıma Kapasitesi	500 Kg	1000 Kg
Maksimum Dönüş Hızı	78 %/sn. (13 d/dk.)	54 %/sn. (9 d/dk.)
Çalışma Aralığı	± 10 tur	
Uygulanabilir Maksimum Dönme Momenti	630 Nm	1320 Nm
Uygulanabilir Maksimum Moment (Ayna Yüzeyinden)	1735 Nm	3920 Nm
Hassasiyet (R= 250mm)	± 0.05 mm	
Titreşim	4.90 m/s ² veya daha az	
Öngörülen Kaynak Akımı	500 A (Çevrim Oranı: %60)	
Uygulanabilir Kaynak Yöntemleri	CO ₂ / MAG / MIG / TIG	
Dış Ölçüler (E x B x Y)	420 x 340 x 380 mm	430 x 400 x 460 mm
Ağırlık	90 Kg	180 Kg
Motor Çıkış Gücü	1.6 Kw	2 Kw

*Projeye göre veya müşteri talepleri doğrultusunda daha yüksek kapasiteli pozisyonerler üretilebilir.

Magmaweld Pozisyonerler

Pozisyonerler kaynak robotları ile haberleşerek üzerlerine bağlanan iş parçası veya fiktürleri çevirip doğru kaynak pozisyonuna getirmek için tasarlanmışlardır. Bağlanacak yükün ağırlığına göre sınıflandırılırlar. Parçanın şekline ve kaynak yerlerine göre bir veya daha fazla eksen sayısına sahip olabilirler.

MPS Serisi Tek Eksenli Ağır Yük Pozisyonerleri

Bağlı iş parçasının kaynak esnasında dönmesinin gerekli olmadığı durumlarda kullanılmak üzere tasarlanmış ekonomik pozisyonerlerdir.

- Panasonic robotlar ile sorunsuz haberleşir.
- Robotun kumanda panelinden programlanabilir.
- Başlangıç noktasına geri dönmeyi gerektirmeyen absolute AC servo motorlar kullanılmıştır.
- Yüksek frekansın (HF) oluşturduğu elektromanyetik gürültüye karşı dirençlidir ve TIG kaynak uygulamalarında kullanılabilir.
- Kompakt yapısı sayesinde kolay monte edilebilir.
- Boşluksuz redüktör kullanılmıştır ve bu sayede hassas konumlama kabiliyetleri vardır.



Teknik Özellikler

Model	MPS 2000	MPS 3000	MPS 5000
Motor / Encoder	AC Servo Motor / Mutlak Encoder		
Maksimum Taşıma Kapasitesi	1000 Kg	2000 Kg	5000 Kg
Maksimum Dönüş Hızı	45 %/sn. (7.5 d/dk.)	36 %/sn. (6 d/dk.)	30 %/sn. (5 d/dk.)
Çalışma Aralığı	± 10 tur		
Uygulanabilir Maksimum Dönme Momenti	2690 Nm	7000 Nm	9000 Nm
Uygulanabilir Maksimum Moment (Ayna Yüzeyinden)	10.000 Nm	30.000 Nm	50.000 Nm
Hassasiyet (R=250)	± 0.05 mm		
Titreşim	4.90 m/s ² veya daha az		
Öngörülen Kaynak Akımı	500 A (Çevrim Oranı: %60)		
Uygulanabilir Kaynak Yöntemleri	CO ₂ / MAG / MIG / TIG		
Dış Ölçüler (E x B x Y)	540 x 560 x 600 mm	730 x 630 x 800 mm	830 x 730 x 1000 mm
Ağırlık	380 Kg	500 Kg	700 Kg
Motor Çıkış Gücü	3 Kw	4 Kw	5.50 Kw

*Projeye göre veya müşteri talepleri doğrultusunda daha yüksek kapasiteli pozisyonerler üretilebilir.

Panasonic Pozisyonerler

Pozisyonerler kaynak robotları ile haberleşerek üzerlerine bağlanan iş parçası veya fiktürleri çevirip doğru kaynak pozisyonuna getirmek için tasarlanmışlardır. Bağlanacak yükün ağırlığına göre sınıflandırılırlar. Parçanın şekline ve kaynak yerlerine göre bir veya daha fazla eksen sayısına sahip olabilirler.

YA-1RJB Serisi Tek Eksenli Pozisyonerler

Bağlı iş parçasının kaynak esnasında dönmesinin gerekli olduğu (örneğin dairesel veya eliptik kaynak) durumlarda kullanılmak üzere tasarlanmışlardır.

- Panasonic robotlar ile eş zamanlı hareket eder. (Harmonik hareket yapabilir.)
- Başlangıç noktasına geri dönmeyi gerektirmeyen AC servo motor kullanılmıştır.
- Yüksek frekansın (HF) oluşturduğu elektromanyetik gürültüye karşı dirençlidir ve TIG kaynak uygulamalarında kullanılabilir.
- Kompakt yapısı sayesinde kolay monte edilebilir.
- Ayna merkezindeki kanal sayesinde hava ve elektrik kablolarının geçişi kolaydır.
- Boşluksuz redüktör kullanılmıştır ve bu sayede hassas konumlama kabiliyetleri vardır.

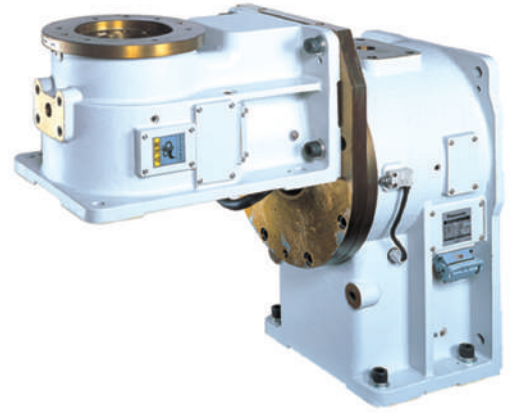
YA-1RJB Serisi Tek Eksenli Pozisyonerler



YA-1RJB12 / YA-1RJB22



YA-1RJB32



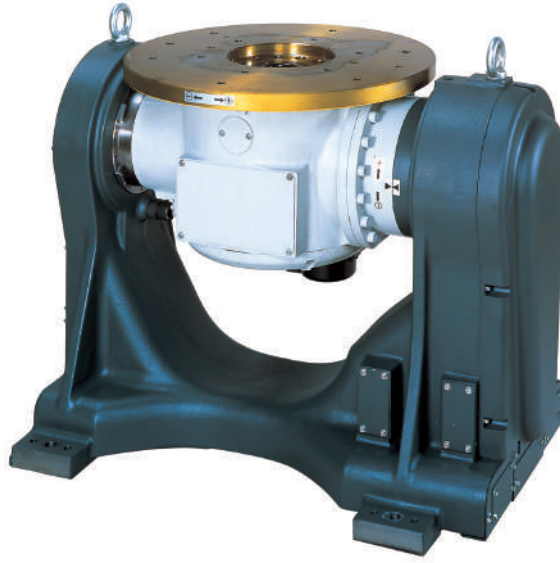
500 Kg.'lık pozisyonerin 1000 Kg.'lık pozisyonere montajı ile elde edilen iki eksenli pozisyoner örneğidir.

Teknik Özellikler			
Model	YA-1RJB12	YA-1RJB22	YA-1RJB32
Motor / Encoder	AC Servo Motor / Mutlak Encoder		
Maksimum Taşıma Kapasitesi	250 Kg	500 Kg	1000 Kg
Maksimum Dönüş Hızı	190°/sn. (31.6 d/dk.)	120°/sn. (20 d/dk.)	120°/sn. (20 d/dk.)
Çalışma Aralığı	± 10 tur		
Uygulanabilir Maksimum Dönme Momenti	196 Nm	490 Nm	1470 Nm
Uygulanabilir Maksimum Moment (Ayna Yüzeyinden)	1470 Nm	1470 Nm	6125 Nm
Hassasiyet	± 0.05 mm (R=250 mm)		
Merkez Delik Çapı	55 mm	55 mm	75 mm
Titreşim	4.90 m/s ² veya daha az		
Öngörülen Kaynak Akımı	500 A (Çevrim Oranı: %60)		
Uygulanabilir Kaynak Yöntemleri	CO ₂ / MAG / MIG / TIG		
Dış Ölçüler (E x B x Y)	295 x 365 x 540 mm	295 x 365 x 540 mm	360 x 430 x 655mm
Ağırlık	125 Kg	125 Kg	255 Kg
Motor Çıkış Gücü	1.6 Kw	1.6 Kw	3.5 Kw

YA-1 RJC Serisi Beşik Tipi İki Eksenli Pozisyonerler

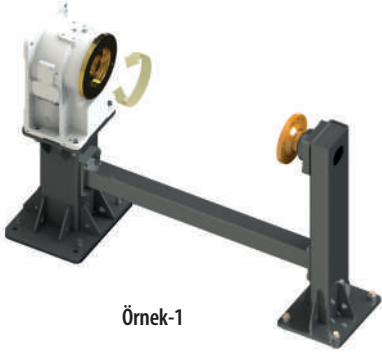
Bağlı iş parçasının kaynak esnasında dönmesinin gerekli olduğu (örneğin dairesel veya eliptik kaynak) durumlarda kullanılmak üzere tasarlanmışlardır. İş parçası üzerindeki kaynak noktalarına ulaşmak için bazen tek eksen pozisyonerler yeterli olamaz. Böyle bir durumda parçayı söküp tekrar farklı konumda bağlamak hem iş kaybına hem de parçada deformasyonlara sebep olur. Bunlardan kaçınmak için iki eksen pozisyonerler tercih edilmelidir.

- Panasonic robotlar ile eş zamanlı hareket eder. (Harmonik hareket yapabilir.)
- Başlangıç noktasına geri dönmeyi gerektirmeyen AC servo motor kullanılmıştır.
- Yüksek frekansın (HF) oluşturduğu elektromanyetik gürültüye karşı dirençlidir ve TIG kaynak uygulamalarında kullanılabilir.
- Kompakt yapısı sayesinde kolay monte edilebilir.
- Ayna merkezindeki kanal sayesinde hava ve elektrik kablolarının geçişi kolaydır.
- Boşluksuz redüktör kullanılmıştır ve bu sayede hassas konumlama kabiliyetleri vardır.



Teknik Özellikler			
Model		YA-1RJC62	YA-1RJC72
Motor / Encoder		AC Servo Motor / Mutlak Encoder	
Maksimum Taşıma Kapasitesi		300 Kg	500 Kg
Maksimum Dönüş Hızı	Dönüş	190 %/sn. (31.6 d/dk.)	165 %/sn. (27 d/dk.)
	Eğilme	125.5 %/sn. (20 d/dk.)	90 %/sn. (15 d/dk.)
Maksimum Dönüş Açısı	Dönüş	± 10 tur	
	Eğilme	± 135°	
Uygulanabilir Maksimum Dönme Momenti	Dönüş	323 Nm	392 Nm
	Eğilme	882 Nm	1274 Nm
Hassasiyet		± 0.05 mm (R=250 mm)	
Merkez Delik Çapı		55 mm	75 mm
Titreşim		4.90 m/s ² veya daha az	
Öngörülen Kaynak Akımı		500 A (Çevrim Oranı: %60)	
Uygulanabilir Kaynak Yöntemleri		CO ₂ / MAG / MIG / TIG	
Dış Ölçüler (E x B x Y)		295 x 365 x 540 mm	
Ağırlık		285 Kg	

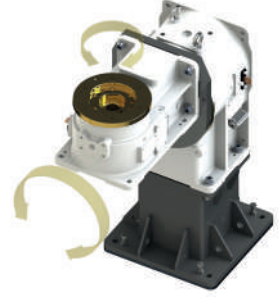
Pozisyoner Uygulama Örnekleri



Örnek-1



Örnek-2



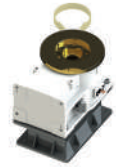
Örnek-3



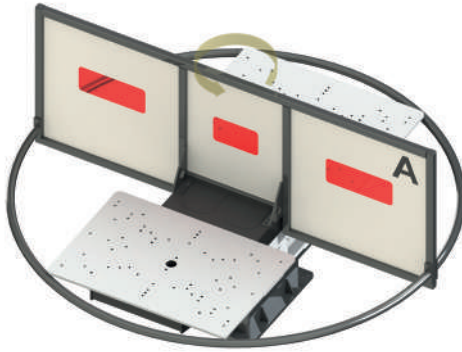
Örnek-4



Örnek-5



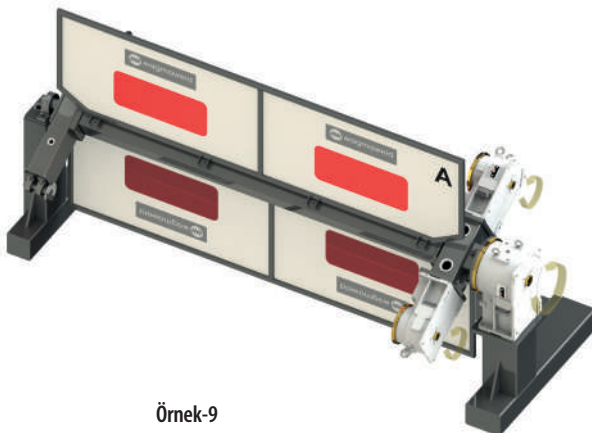
Örnek-6



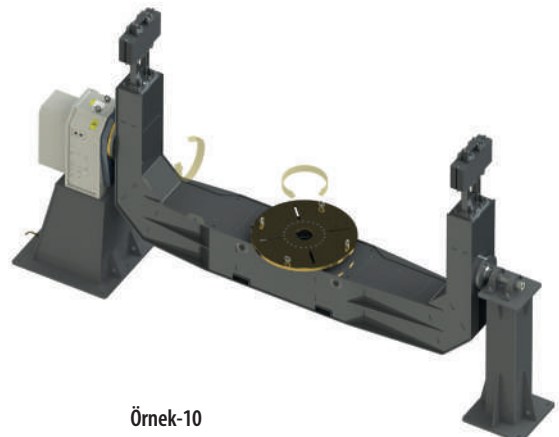
Örnek-7



Örnek-8



Örnek-9



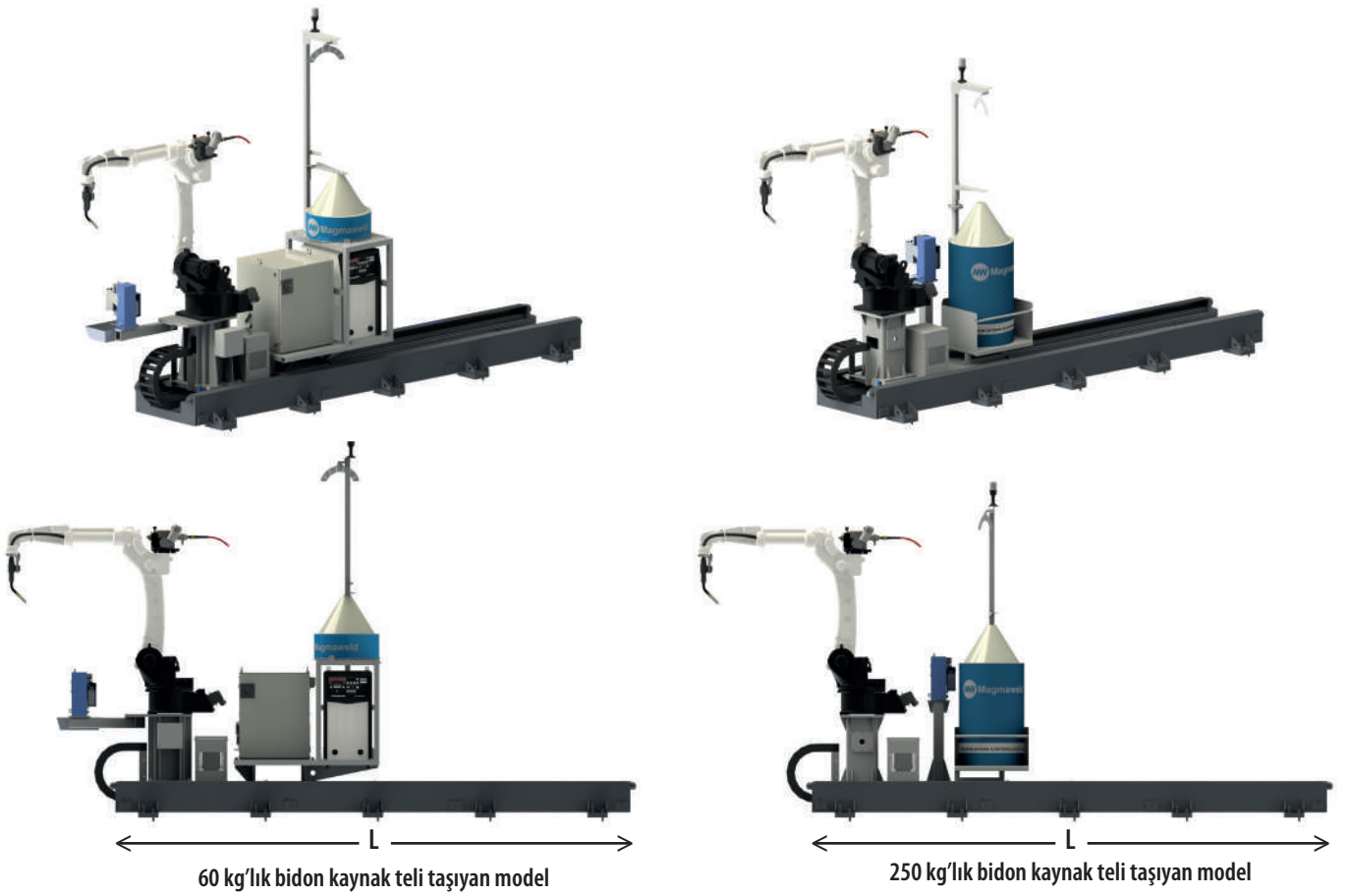
Örnek-10

Robotik Slider Sistemleri

Magmaweld Robotik slider sistemleri, üzerindeki robotu yatayda hareket ettirerek ulaşamadığı yerlere taşımak ve prosesi rahatlatmak için tasarlanmıştır. MIG/MAG ve TIG yöntemleri için uygundur. Özellikle büyük ebatlı iş parçalarının kaynağında veya çok hücreli kaynak proseslerinde kullanılır.

Özellikler ve Avantajlar:

- Ağır çalışma şartlarına uygundur.
- Tüm kablolar kapalı tip kablo kanalları ile slider'ın ortasından taşınmıştır, böylelikle slider'ın sağında ve solunda iş yapılabilir, çalışma alanı genişir.
- Sistemde çalışma sırasında herhangi bir sebeple durma anında başlangıç noktasına geri dönmeyi gerektirmeyen akıllı servo motorlar kullanılmıştır.
- Boşluksuz redüktörler kullanılarak yüksek konumlama hassasiyeti sağlanmıştır.
- Güçlü kızak-araba yapısı sayesinde hareket halindeyken veya kalkış-duruş anlarında sarsıntısız çalışma garanti altına alınmıştır. Slider üzerinde otomatik torç temizleme ünitesi ve tel makarası taşıma aparatı takılabilir.
- Panasonic robotlar ile sorunsuz çalışır.
- Siparişe göre 60 kg'lık veya 250kg'lık bidon kaynak teli taşıyabilecek şekilde üretilirler.



Teknik Özellikler				
Model	Uzunluk (L)	Net Çalışma Aralığı	Konumlama Hassasiyeti	Maksimum Hareket Hızı
MSS4K	4000 mm	3400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.
MSS6K	6000 mm	5400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.
MSS8K	8000 mm	7400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.
MSS10K	10000 mm	9400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.
MSS12K	12000 mm	11400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.
MSS14K	14000 mm	13400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.
MSS16K	16000 mm	15400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.
MSS18K	18000 mm	17400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.
MSS20K	20000 mm	19400 mm	± 0.15 mm'den az	70 cm / sn.

*Her iki modelde de standart 15 kg'lık makara kaynak teli kullanılabilir.

Robotik Kaynak Kabinleri

Güvenlik ve işlevsellik ön planda tutularak imal edilen Magmaweld robotik kaynak kabinleri, sağlam yapısı ve kolay yer değiştirmeye müsait oluşu ile robotik uygulamalarda verimi en üst seviyede tutmak için tasarlanmıştır.

Robot, fiktür masası veya pozisyonerler aynı platformda olduğu için, kabin başka bir yere taşınsa bile, önceden yapılan kaynak programlarında bozulma olmaz, böylelikle programlama zamanından tasarruf edilir.

Kolay bakım amacıyla tüm kaynak ekipmanları kabin dışında tutulmuştur ve robot bakımı için güvenlik bakım kapısı mevcuttur.

Kaynak sırasında açığa çıkan zararlı gazların tahliyesi için emiş menfezleri mevcuttur.

Magmaweld robotik kaynak kabinleri, proje bazında da tasarlanarak, müşteri ihtiyaçlarına uygun imal edilebilir.



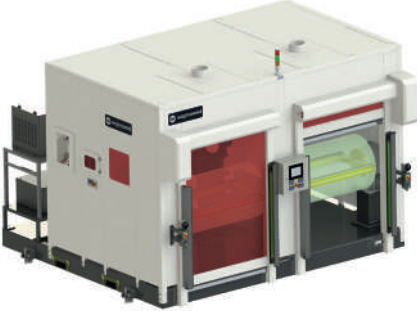
MW-K-MD Serisi



MW-K-ED Serisi



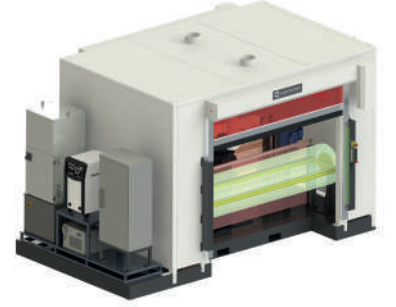
MW-K-2SM Serisi



MW-K-2P Serisi



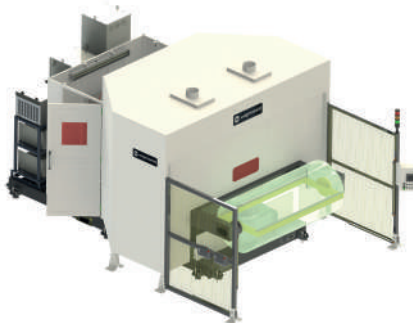
MW-K-2XP Serisi



MW-K-2KP Serisi



MW-K-YH-3P Serisi



MW-K-YH-3PXL Serisi



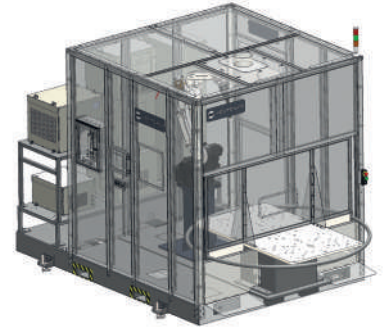
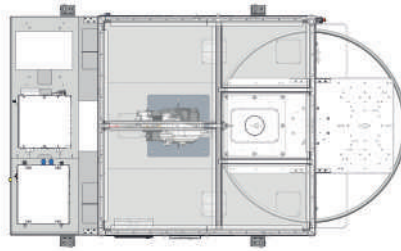
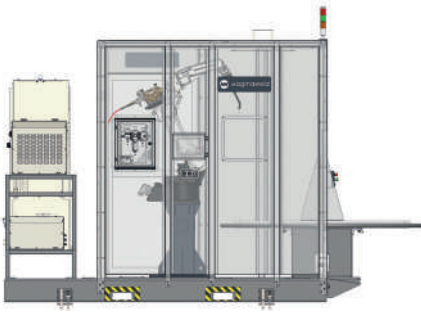
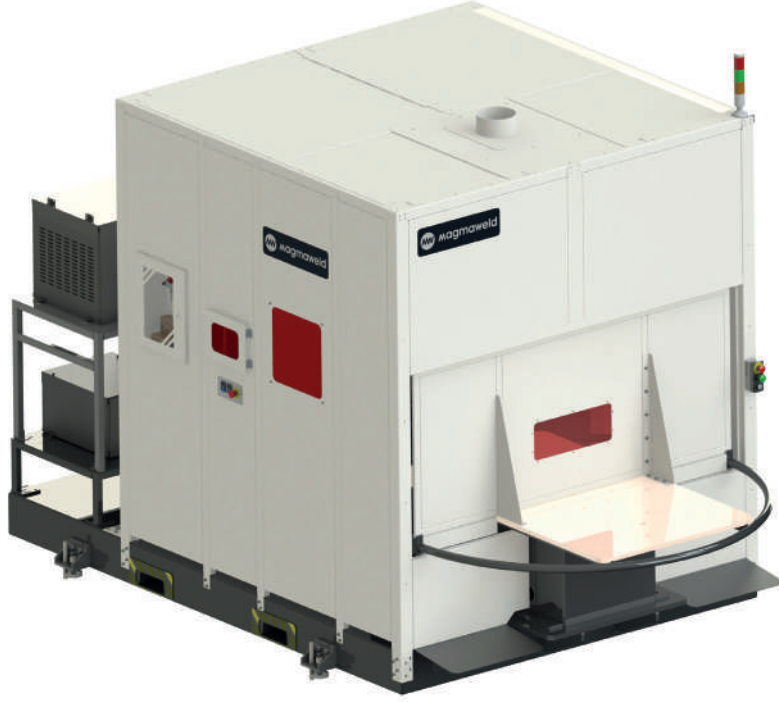
MW-K-2AP Serisi

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Manuel Döner Tablalı Robotik Kaynak Kabini / MW-K-MD Serisi



Teknik Özellikler

Model	MW-K-MD	MW-K-MD-XL	MW-K-MD-XXL
Fikstür Montaj Alanı	1000 x 600 mm	1000 x 600 mm	1000 x 600 mm
Fikstür Alanı	1000 x 600 mm	1500 x 600 mm	1900 x 850 mm
Taşıma Kapasitesi	250 Kg	250 Kg	250 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	4250 x 2300 x 2600 mm	4550 x 2600 x 2600 mm	5250 x 3300 x 2600 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.		

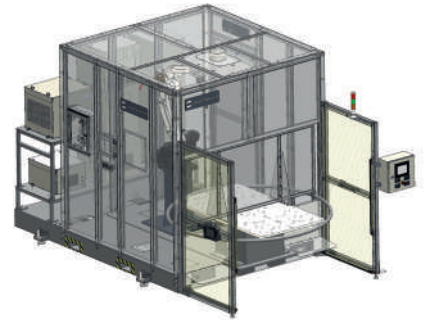
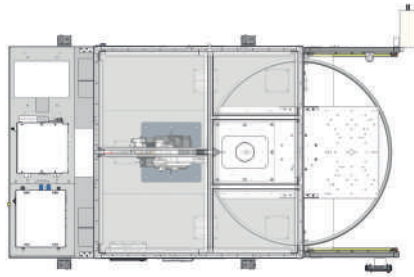
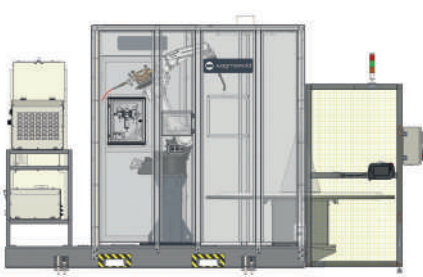
*Yukarıdaki teknik özellik değerleri iş parçasının geometesine göre değişiklik gösterebilir.

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Otomatik Döner Tablalı Robotik Kaynak Kabini / MW-K-ED Serisi



Teknik Özellikler

Model	MW-K-ED	MW-K-ED-XL	MW-K-ED-XXL
Fikstür Montaj Alanı	1000 x 600 mm	1000 x 600 mm	1000 x 600 mm
Fikstür Alanı	1000 x 600 mm	1500 x 600 mm	1900 x 850 mm
Dönüş Süresi	5 sn. veya daha az	6 sn. veya daha az	6 sn. veya daha az
Taşıma Kapasitesi	500 Kg	500 Kg	500 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	4250 x 2300 x 2600 mm	4550 x 2600 x 2600 mm	5250 x 3300 x 2600 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.		

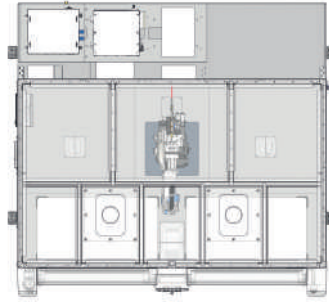
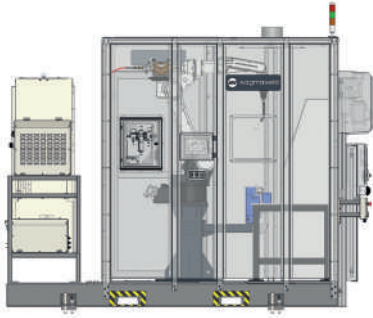
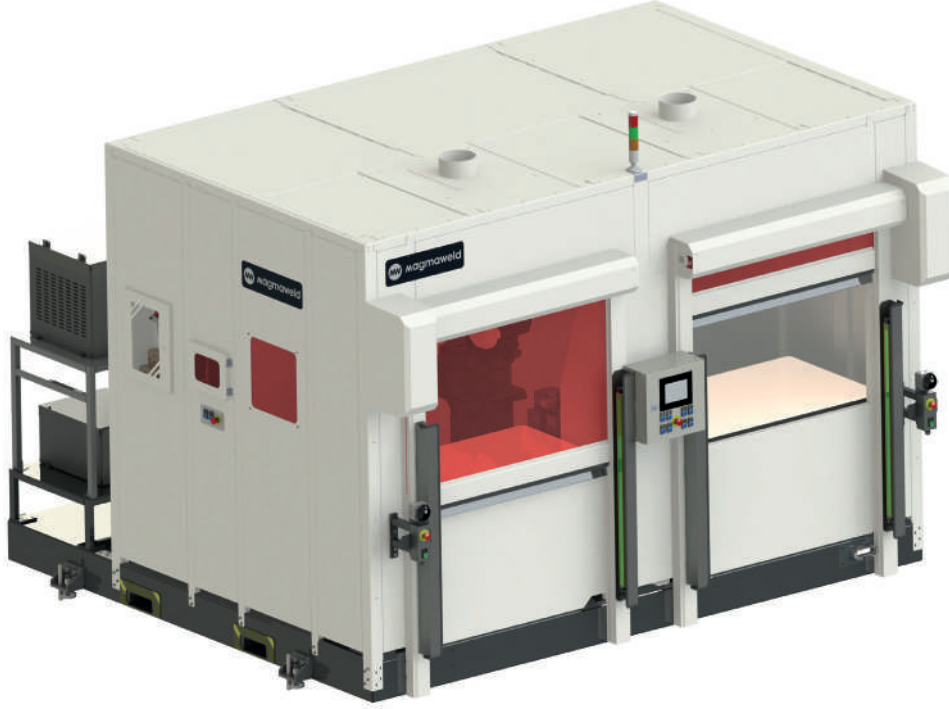
*Yukarıdaki teknik özellik değerleri iş parçasının geometesine göre değişkenlik gösterebilir.

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Çift Pencereli Masalı Robotik Kaynak Kabini / MW-K-2SM Serisi



Teknik Özellikler

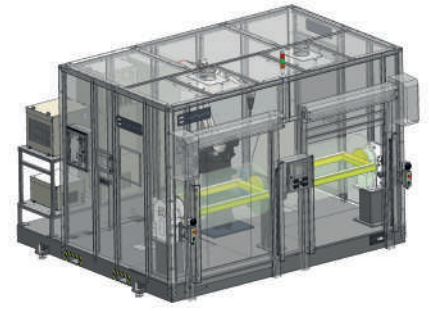
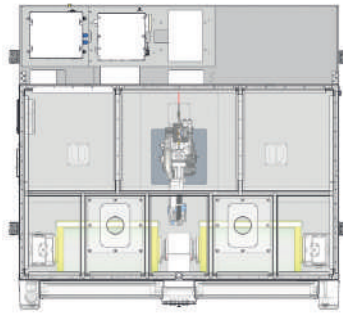
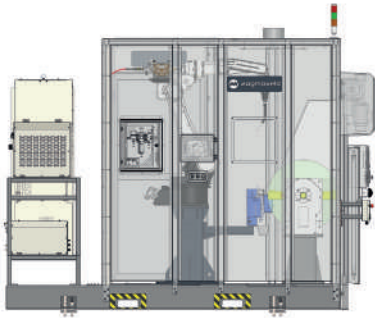
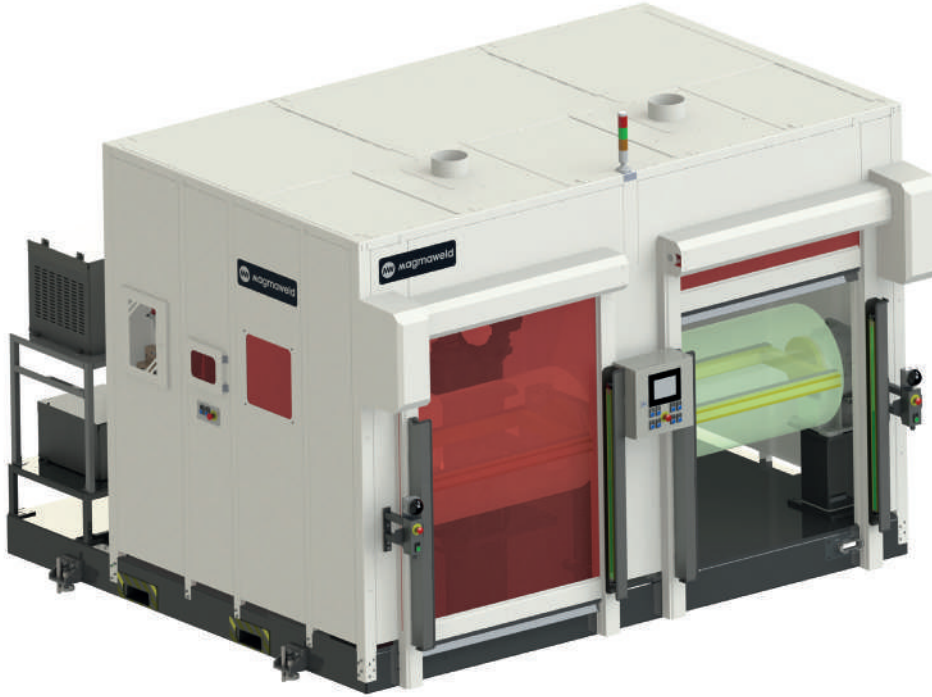
Model	MW-K-2SM	MW-K-2SM-XL
Fikstür Montaj Alanı	1000 x 600 mm	1500 x 800 mm
Fikstür Alanı	1000 x 600 mm	1500 x 800 mm
Taşıma Kapasitesi	400 Kg	400 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	3200 x 2750 x 2500 mm	3200 x 3750 x 2500 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.	

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Çift Pencereleli Pozisyonerli Robotik Kaynak Kabini / MW-K-2P Serisi



Teknik Özellikler

Model	MW-K-2P-250	MW-K-2P-500
Fikstür Alanı	Ø800 x 775 mm	Ø800 x 1250 mm
Taşıma Kapasitesi	250 Kg	500 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	3200 x 2800 x 2500 mm	3200 x 3750 x 2500 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.	

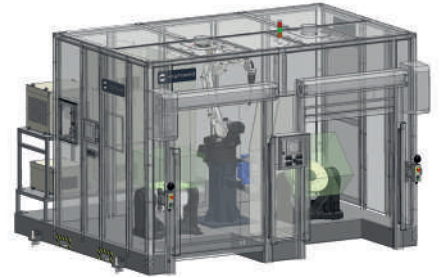
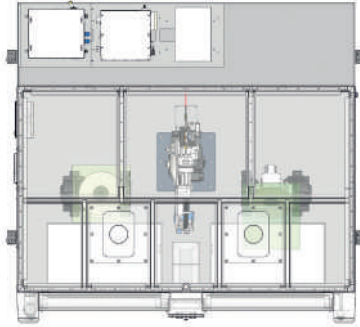
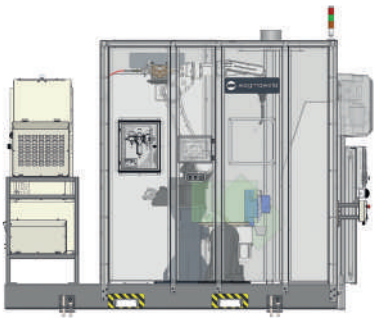
*Yukarıdaki teknik özellik değerleri iş parçasının geometesine göre değişiklik gösterebilir.

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Çift Pencere İki Eksen Pozisyonlu Robotik Kaynak Kabini / MW-K-2XP Serisi



Teknik Özellikler

Model	MW-K-2XP-300	MW-K-2XP-500
Fikstür Alanı	Ø1100 x 1000 mm	Ø1100 x 1000 mm
Taşıma Kapasitesi	300 Kg	500 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	3200 x 3750 x 2500 mm	3200 x 3750 x 2500 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.	

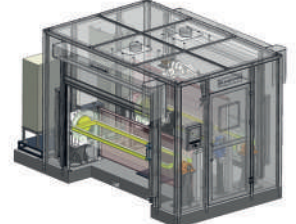
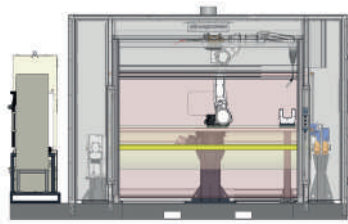
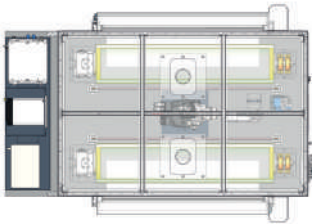
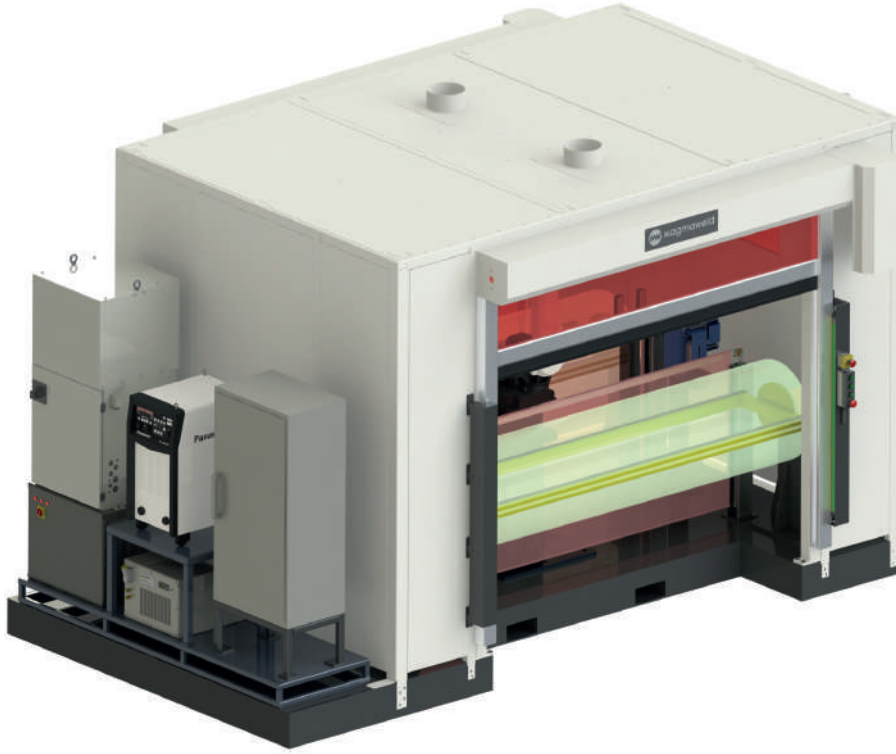
*Yukarıdaki teknik özellik değerleri iş parçasının geometesine göre değişiklik gösterebilir.

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Çift Pencereli Pozisyonerli Robotik Kaynak Kabini / MW-K-2KP Serisi



Teknik Özellikler

Model	MW-K-2KP
Fikstür Alanı	Ø600 x 2500 mm
Dönüş Süresi	5 s. veya daha az
Taşıma Kapasitesi	250/500/1000 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	2500 x 4500 x 2800 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.

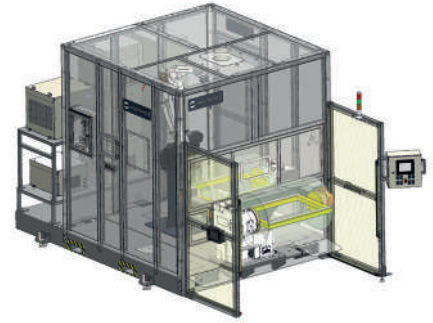
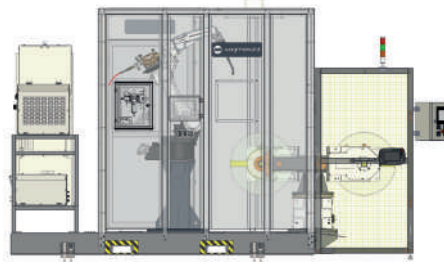
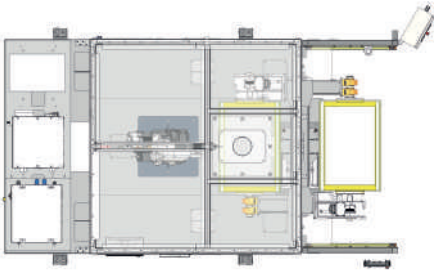
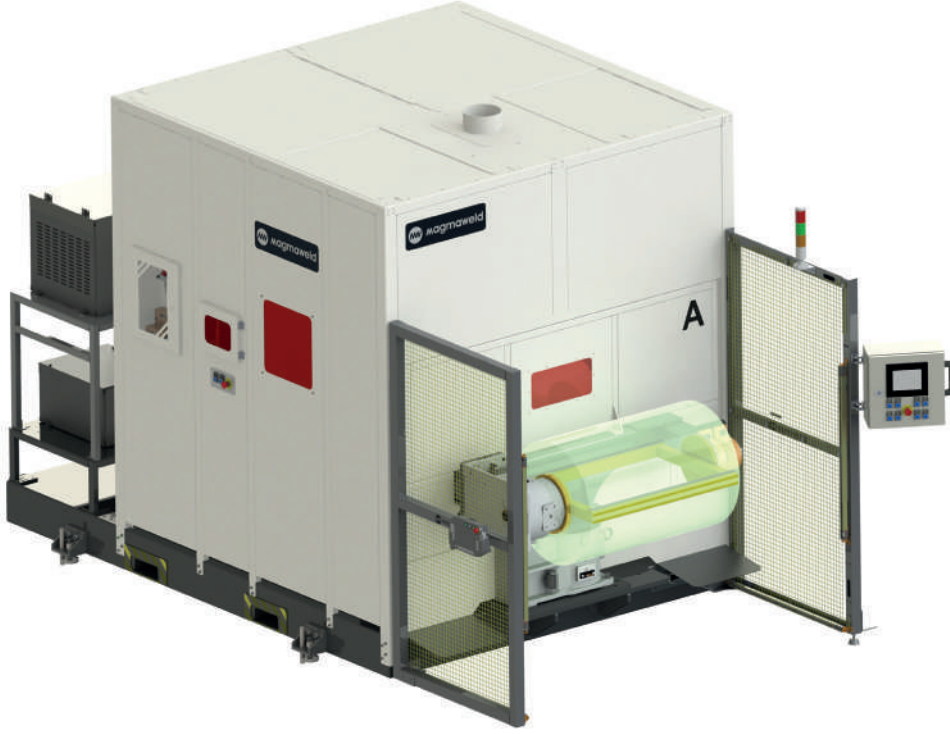
*Yukarıdaki teknik özellik değerleri iş parçasının geometesine göre değişiklik gösterebilir.

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Döner Yatay H Tipi Pozisyonerli Robotik Kaynak Kabini / MW-K-YH-3P Serisi



Teknik Özellikler

Model	MW-K-YH-3P
Fikstür Alanı	Ø700 x 980 mm
Dönüş Süresi	6 s. veya daha az
Taşıma Kapasitesi	250/500 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	4250 x 2300 x 2500 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.

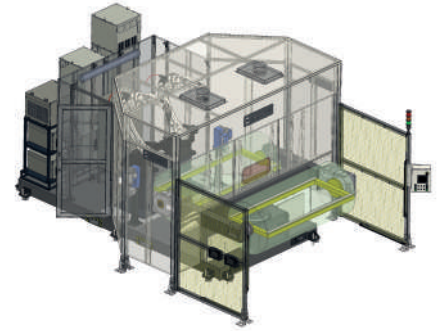
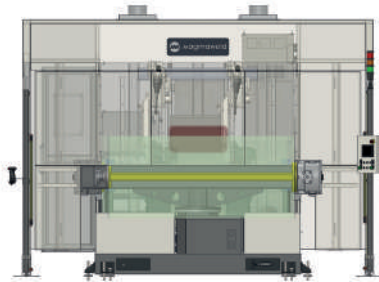
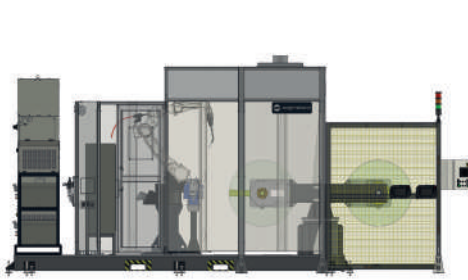
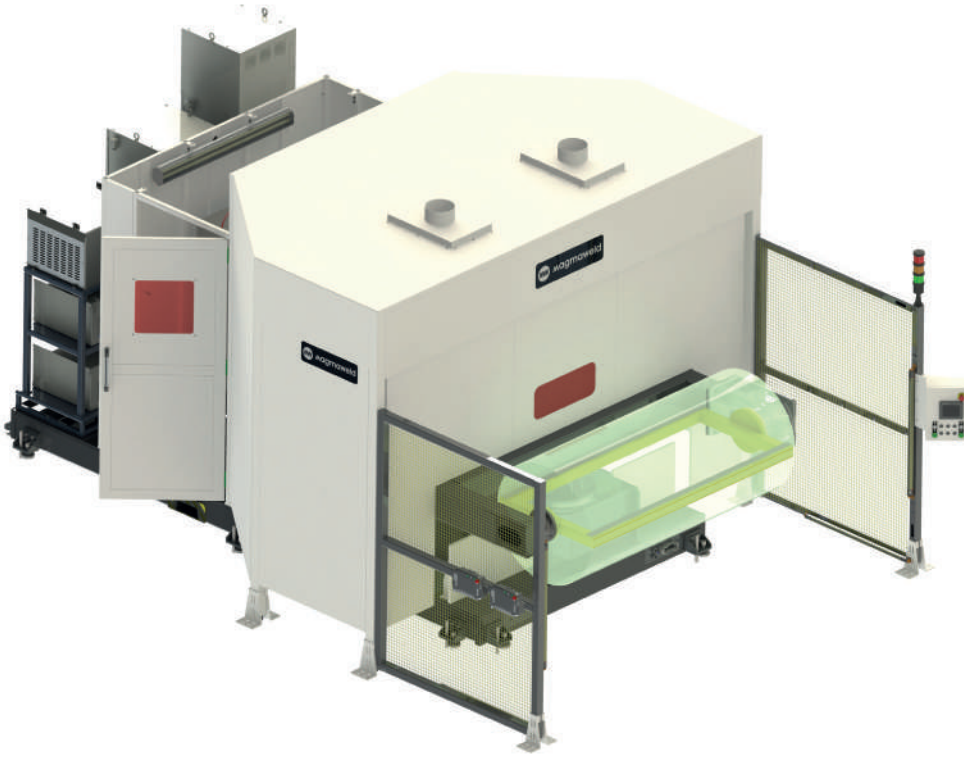
*Yukarıdaki teknik özellik değerleri iş parçasının geometesine göre değişiklik gösterebilir.

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Döner Yatay H Tipi Pozisyonerli Robotik Kaynak Kabini / MW-K-YH-3PXL Serisi



Teknik Özellikler

Model	MW-K-YH-3PXL
Fikstür Alanı	Ø1000 x 2000 mm
Dönüş Süresi	7 s. veya daha az
Taşıma Kapasitesi	250/500 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	61000 x 4000 x 2800 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.

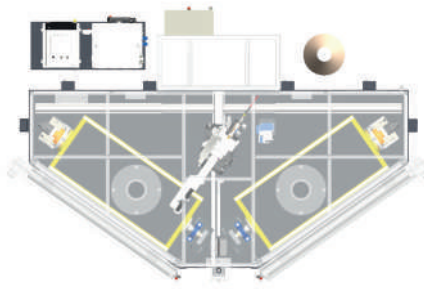
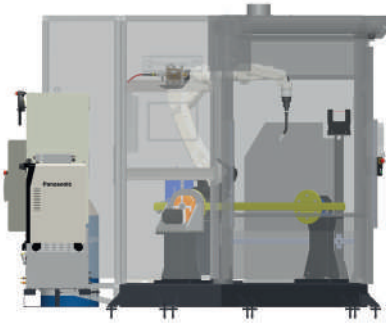
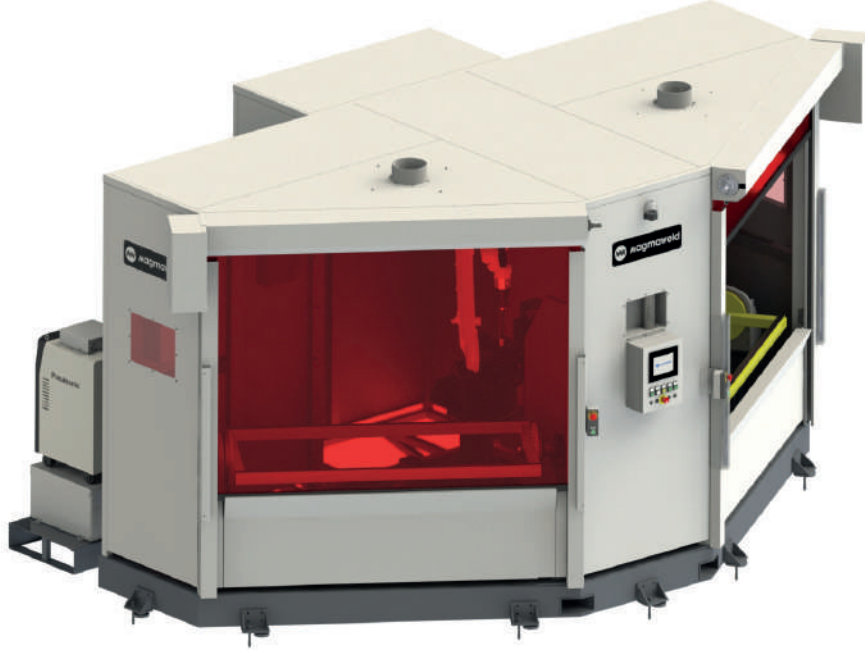
*Yukarıdaki teknik özellik değerleri iş parçasının geometesine göre değişiklik gösterebilir.

Robotik Kaynak Kabinleri



Simülasyon için
QR Kodu okutunuz

Çift Pencereleli Pozisyonleri Açılı Konumlanmış Robotik Kaynak Kabini / MW-K-2AP



Teknik Özellikler

Model	MW-K-2AP	MW-K-2APXL
Fikstür Alanı	Ø600 x 1200 mm	Ø800 x 1200 mm
Dönüş Süresi	5 s. veya daha az	5 s. veya daha az
Taşıma Kapasitesi	500 Kg	500 Kg
Dış Ölçüler (E x B x Y)	3600 x 2600 x 2500 mm	4800 x 3250 x 2500 mm
Tavsiye Edilen Robot Modelleri	Robot modeli ve kaç adet robot kullanılacağı fikstür ölçülerine ve parça üretim adetlerine göre belirlenir.	

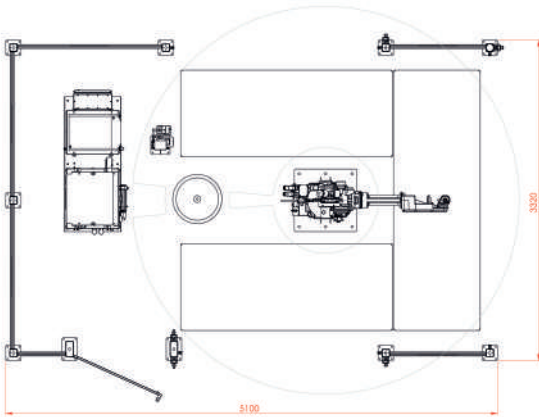
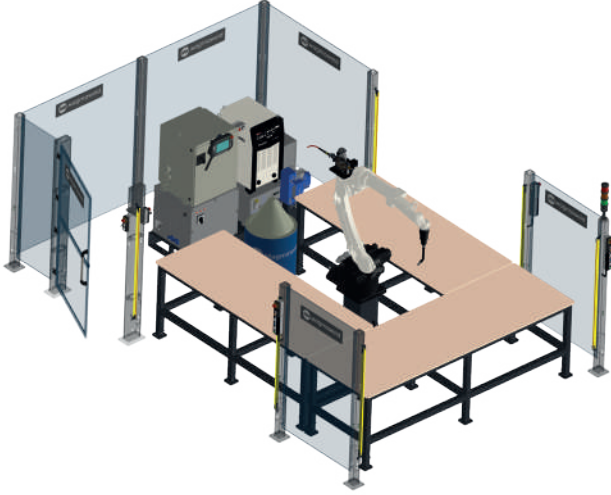
*Yukarıdaki teknik özellik değerleri iş parçasının geometesine göre değişiklik gösterebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri



Tüm Simülasyonlar için
QR Kodu okutunuz

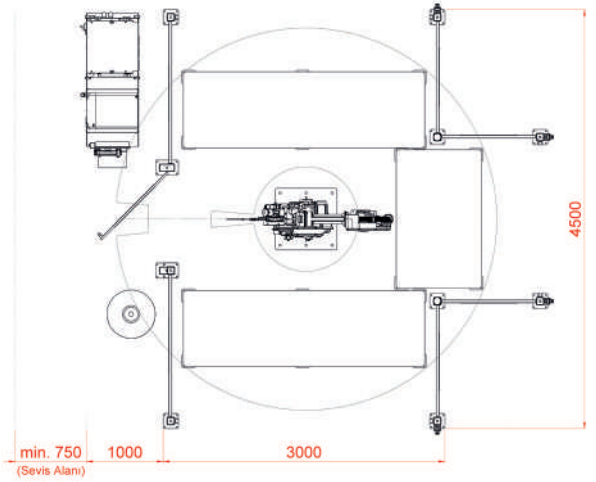
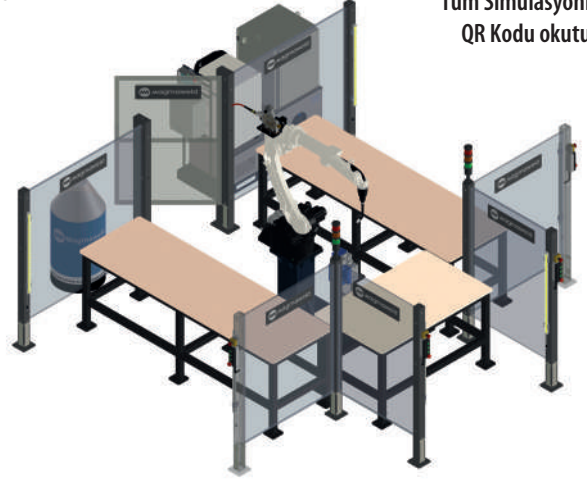
Örnek - 1



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 3 ad. Sabit fiksür masası
- 3 ad. Güvenlikli ışık bariyeri
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 2



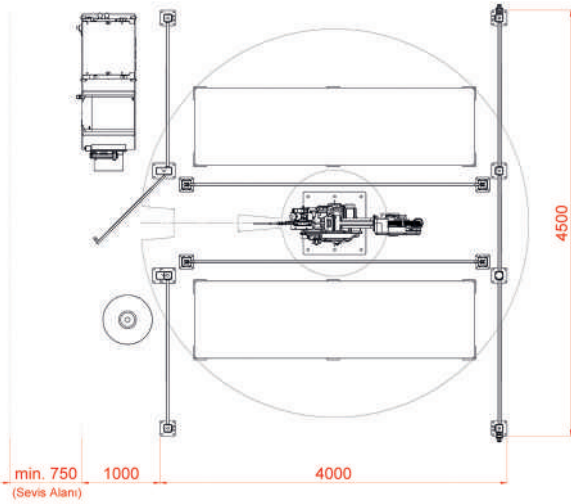
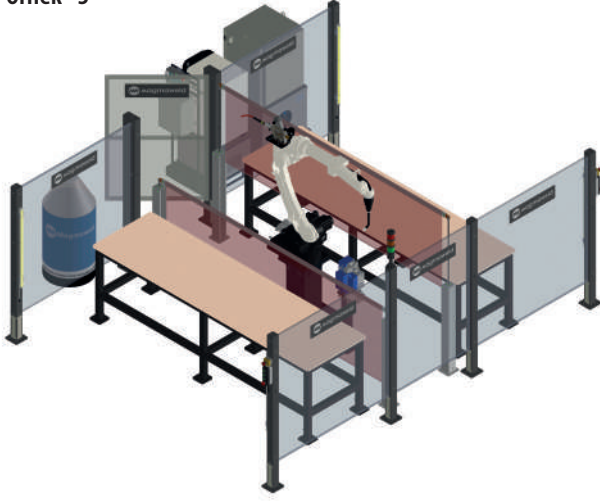
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 3 ad. Sabit fiksür masası
- 3 ad. Güvenlikli ışık bariyeri
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteriye bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

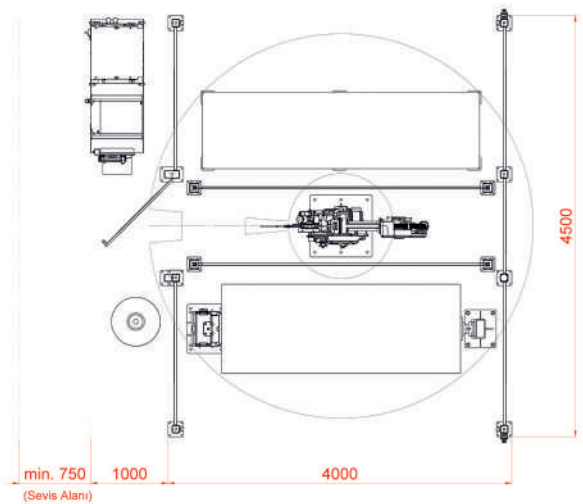
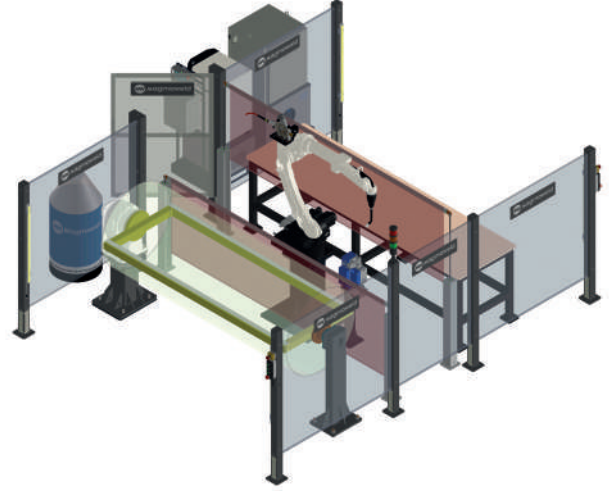
Örnek - 3



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 2 ad. Sabit fişstür masası
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 4



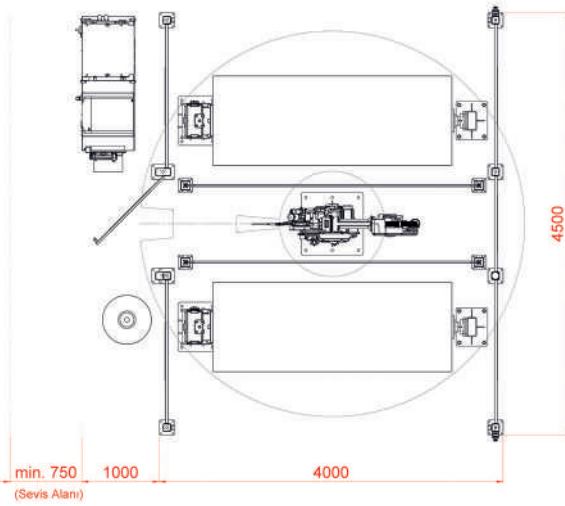
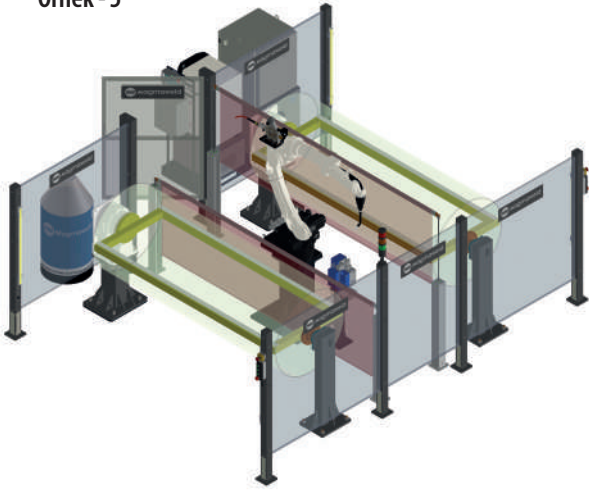
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. Sabit fişstür masası
- 1 ad. Tek eksenli pozisyoner grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteride bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

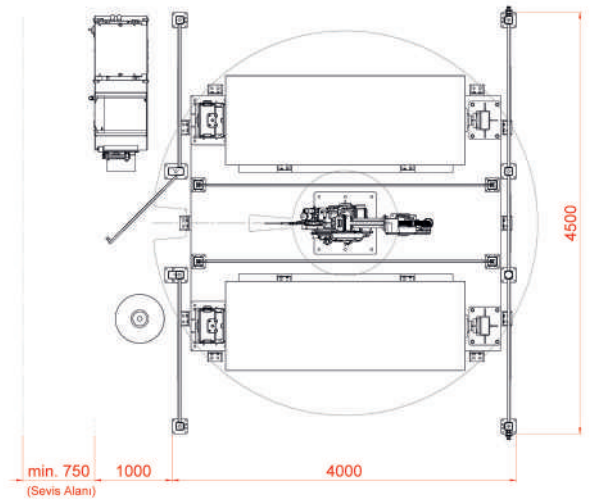
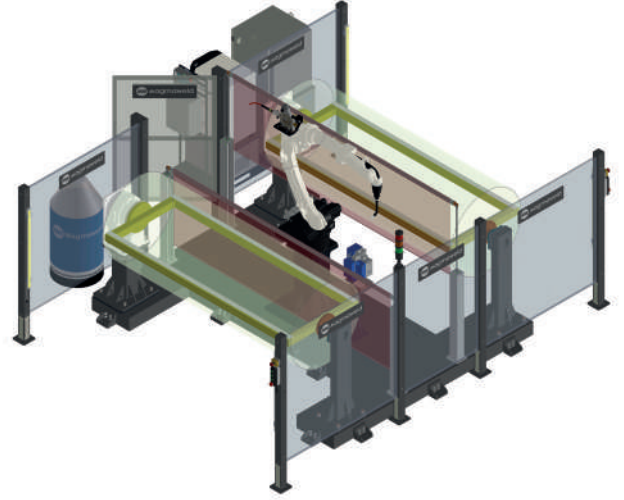
Örnek - 5



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 2 ad. Tek eksenli pozisyonör grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 6



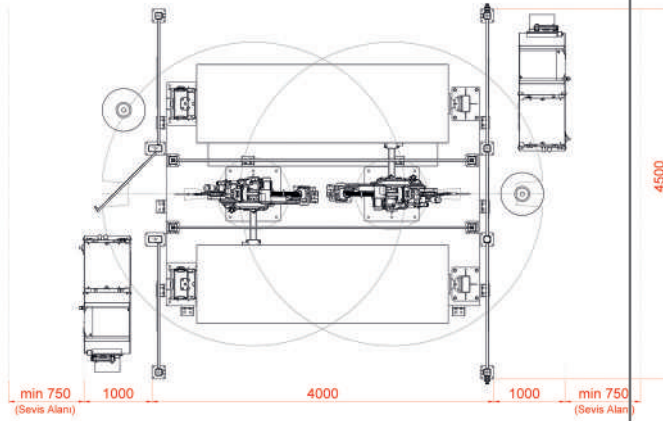
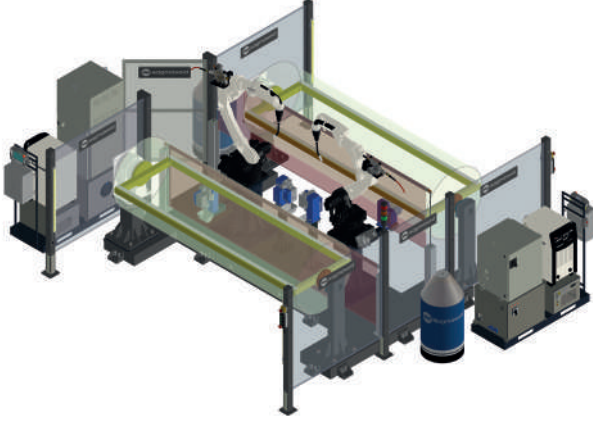
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 2 ad. Tek eksenli pozisyonör grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteride bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

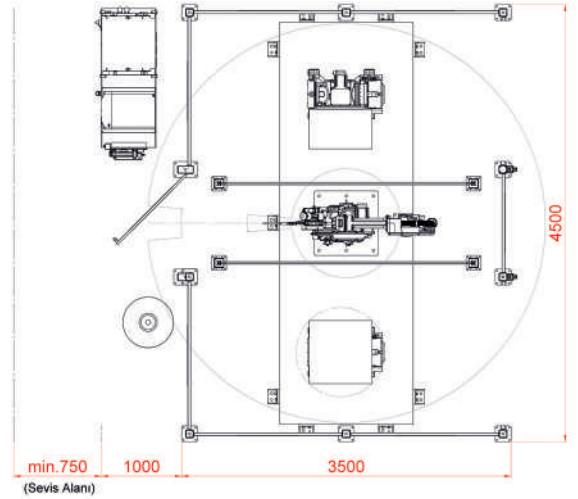
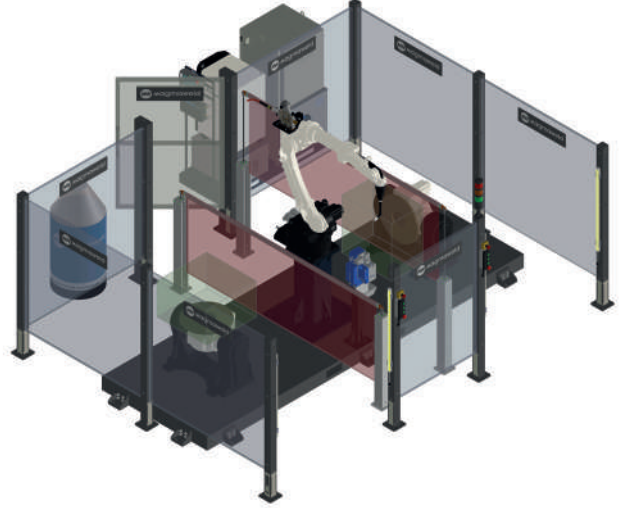
Örnek - 7



Sistem İçeriği:

- 2 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 2 ad. Tek eksenli pozisyonör grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 8



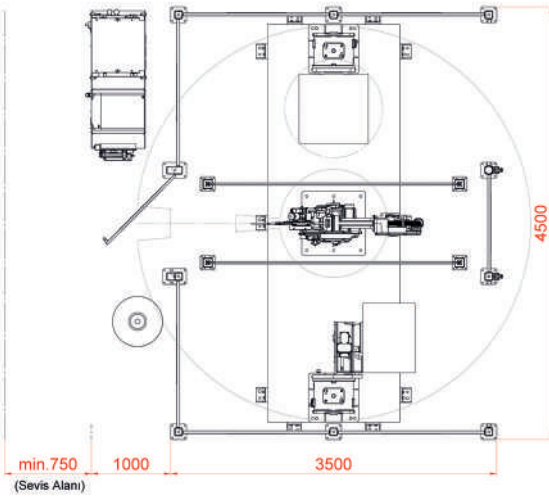
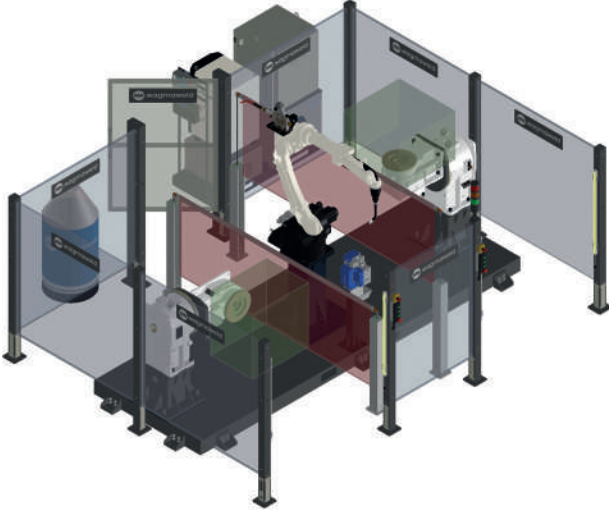
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 2 ad. İki eksenli pozisyonör grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteride bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

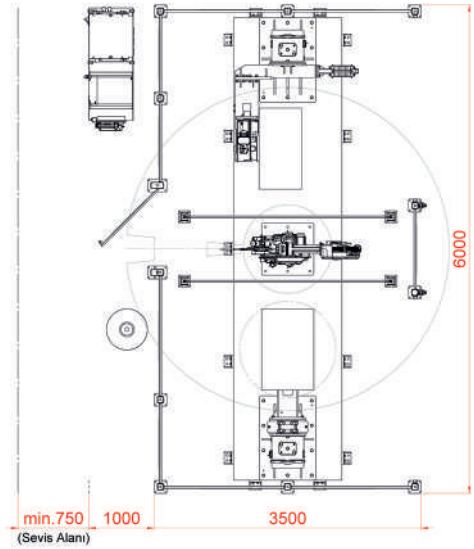
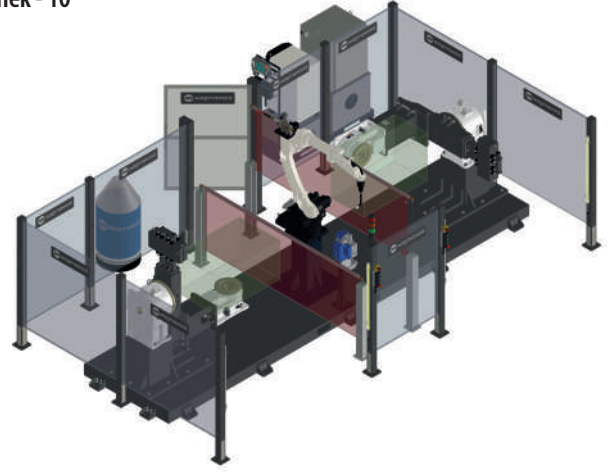
Örnek - 9



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 2 ad. İki eksenli ("L" tipi) pozisyoner grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 10



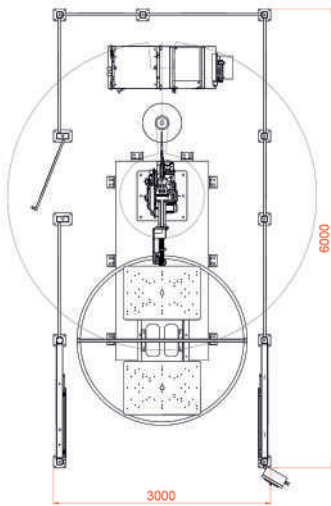
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 2 ad. İki eksenli ("L" tipi) pozisyoner grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteride bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

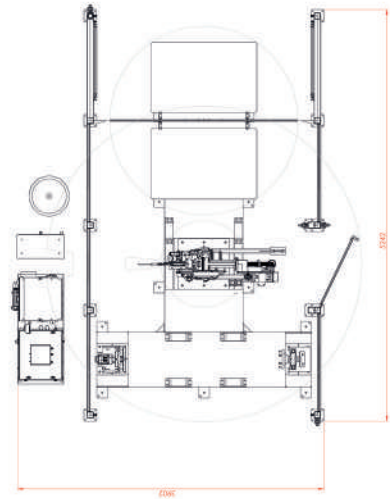
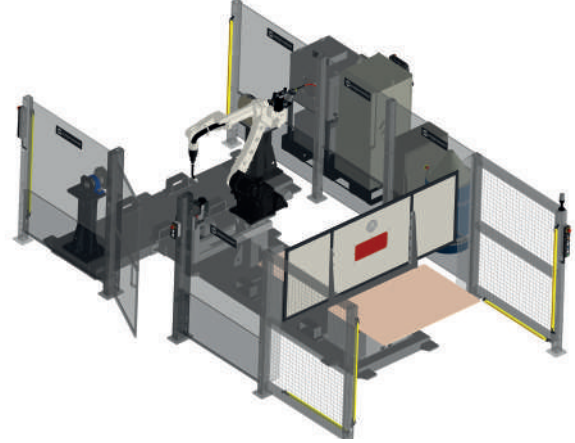
Örnek - 11



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. Otomatik döner tabla
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri (yatay ve dikey)
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 12



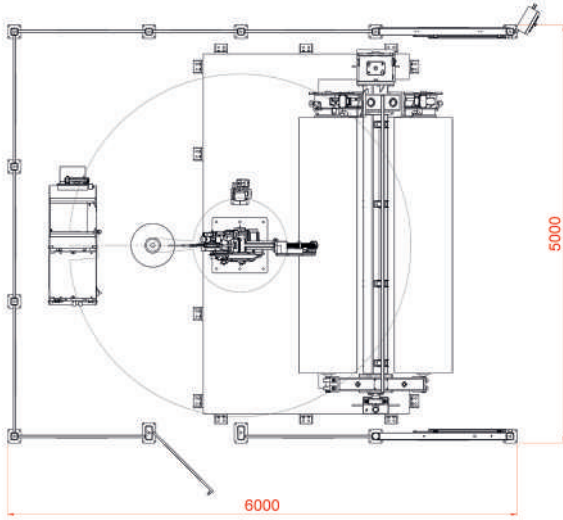
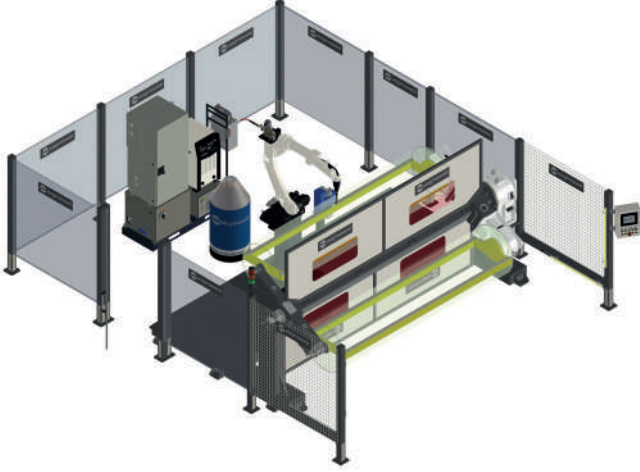
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. Otomatik döner tabla
- 1 ad. Tek eksenli pozisyonör grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri (dikey)
- 1 ad. Güvenlik ışık bariyeri (yatay)
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteriye bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

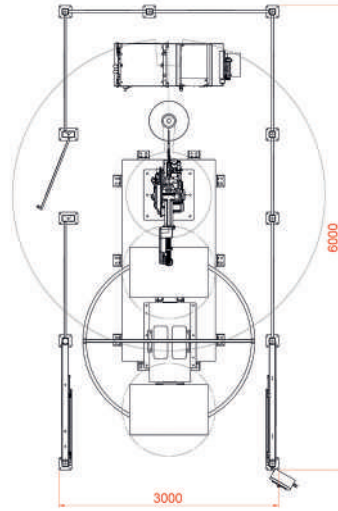
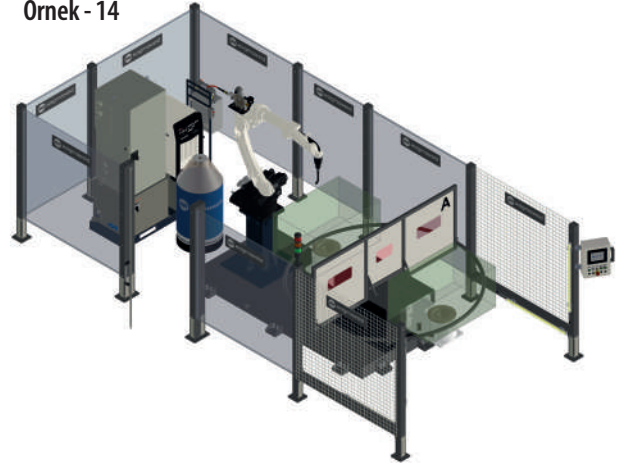
Örnek - 13



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. Üç eksenli (Dikey "H" tipi) pozisyonör grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri (yatay ve dikey)
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 14



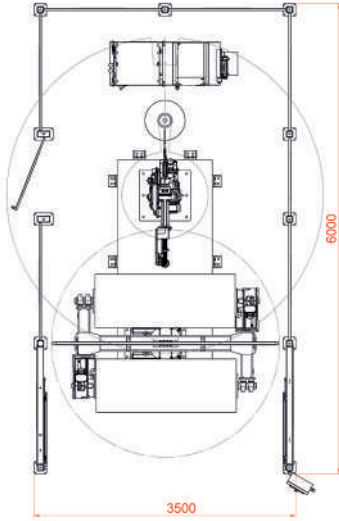
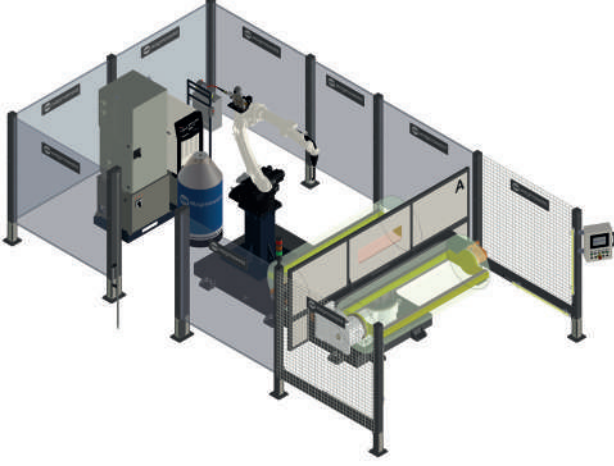
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 2 ad. Otomatik döner tabla üzerinde yatay pozisyonör
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri (yatay ve dikey)
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteride bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

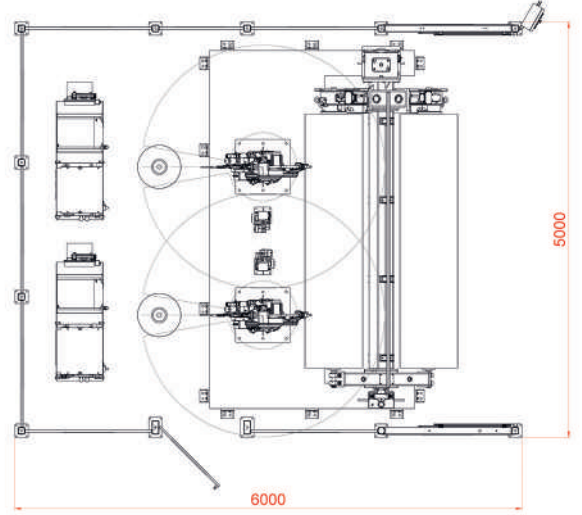
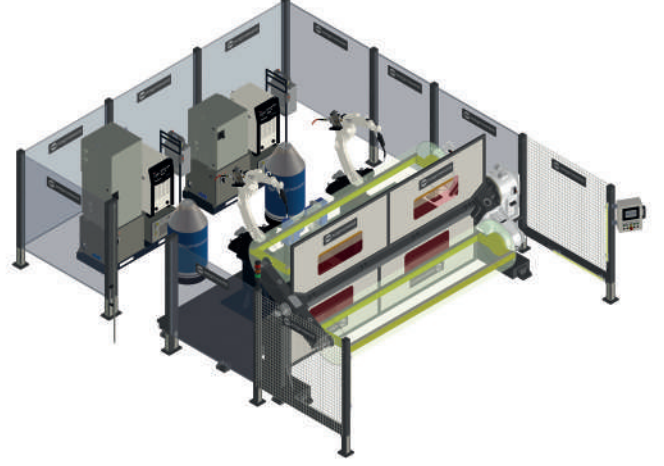
Örnek - 15



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. Üç eksenli (yatay "H" tipi) pozisyoner grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri (yatay ve dikey)
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 16



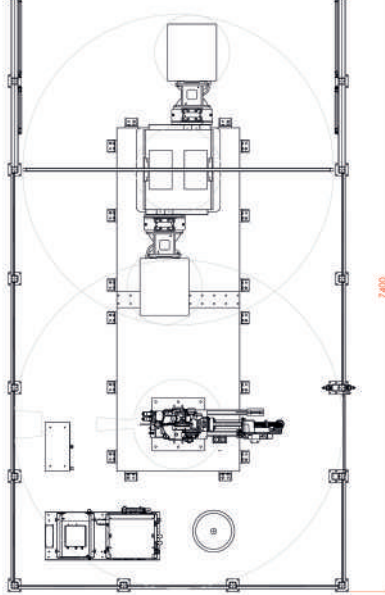
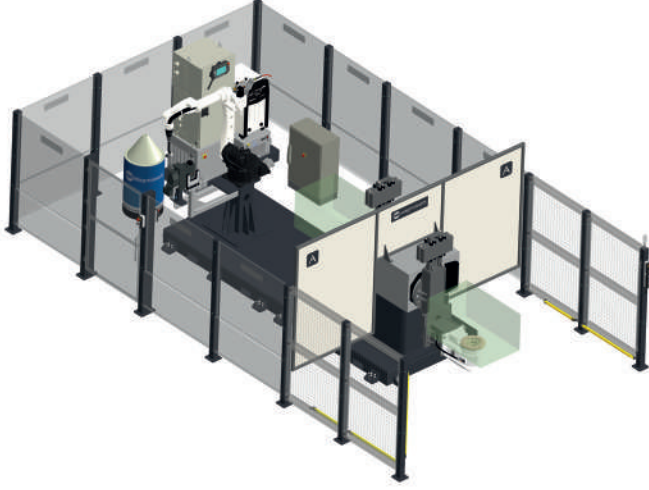
Sistem İçeriği:

- 2 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. Üç eksenli (Dikey "H" tipi) pozisyoner grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri (yatay ve dikey)
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteriye bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

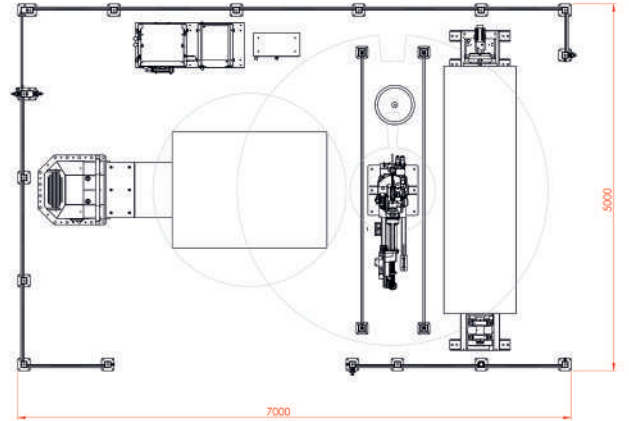
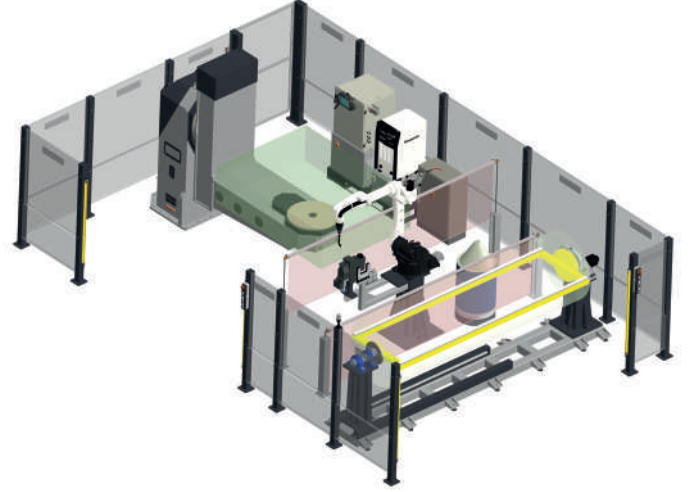
Örnek - 17



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic robotik kaynak sistemi
- 1 ad. Beş eksenli pozisyoner grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 ad. Metal montaj platformu
- 1tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

Örnek - 18



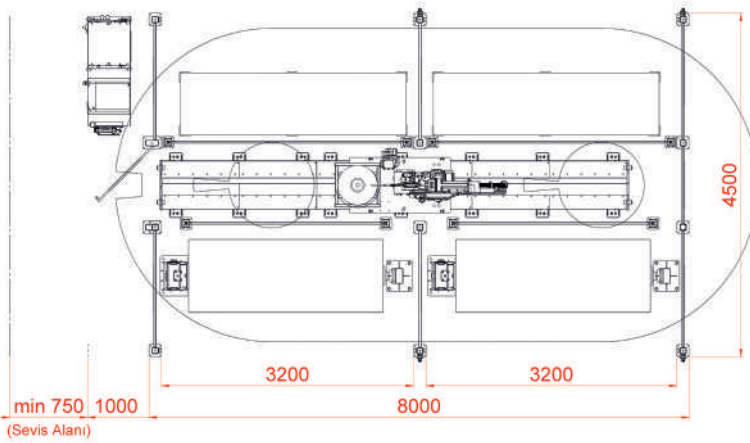
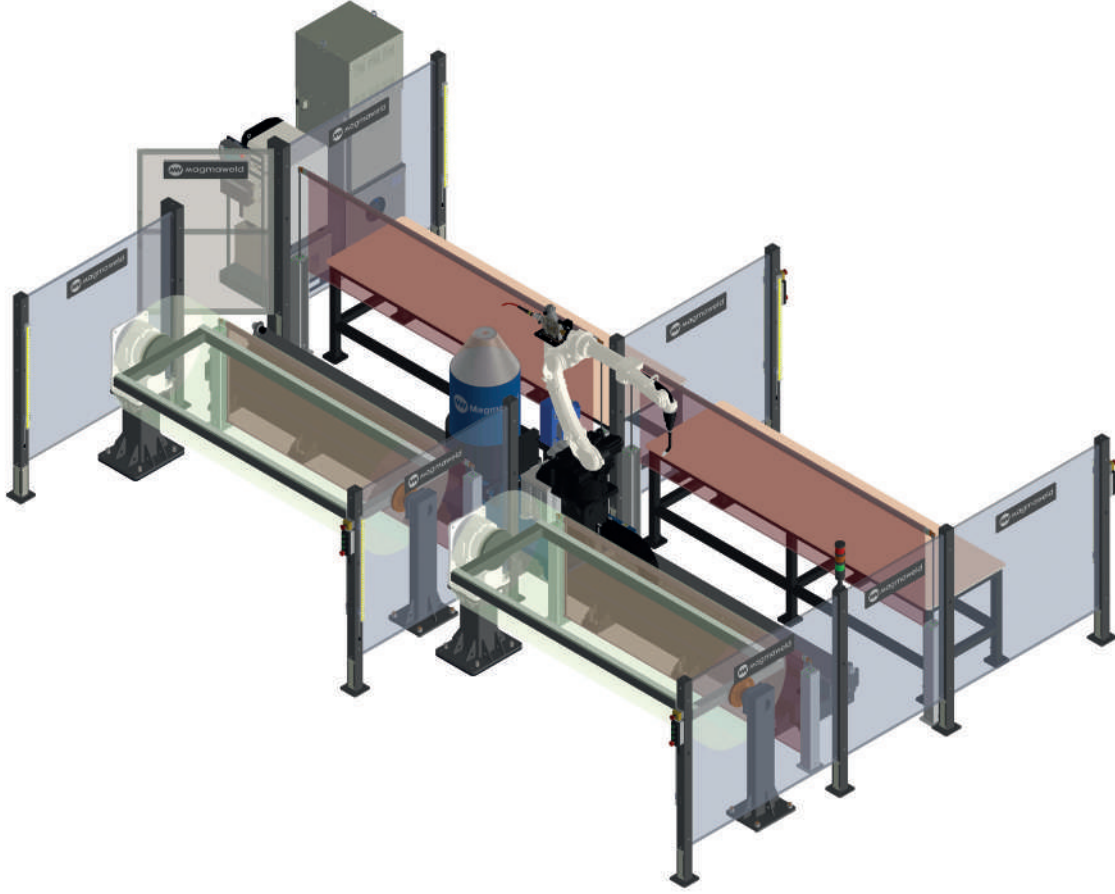
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic robotik kaynak sistemi
- 1 ad. İki eksenli ("L" tipi) pozisyoner grubu
- 1 ad. Tek eksenli pozisyoner grubu
- 2 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 2 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteriye bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

Örnek - 19



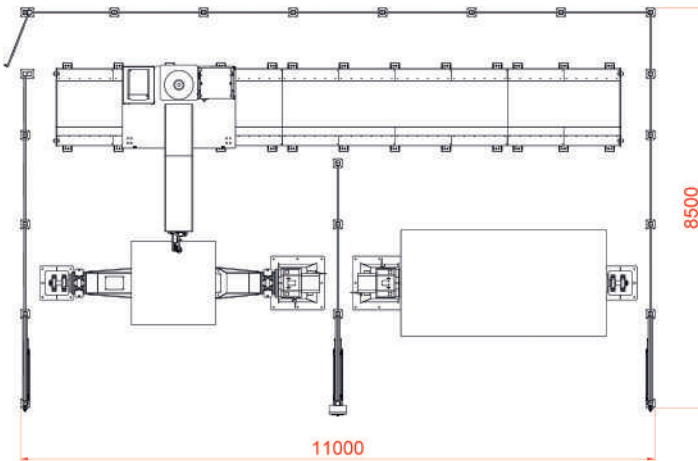
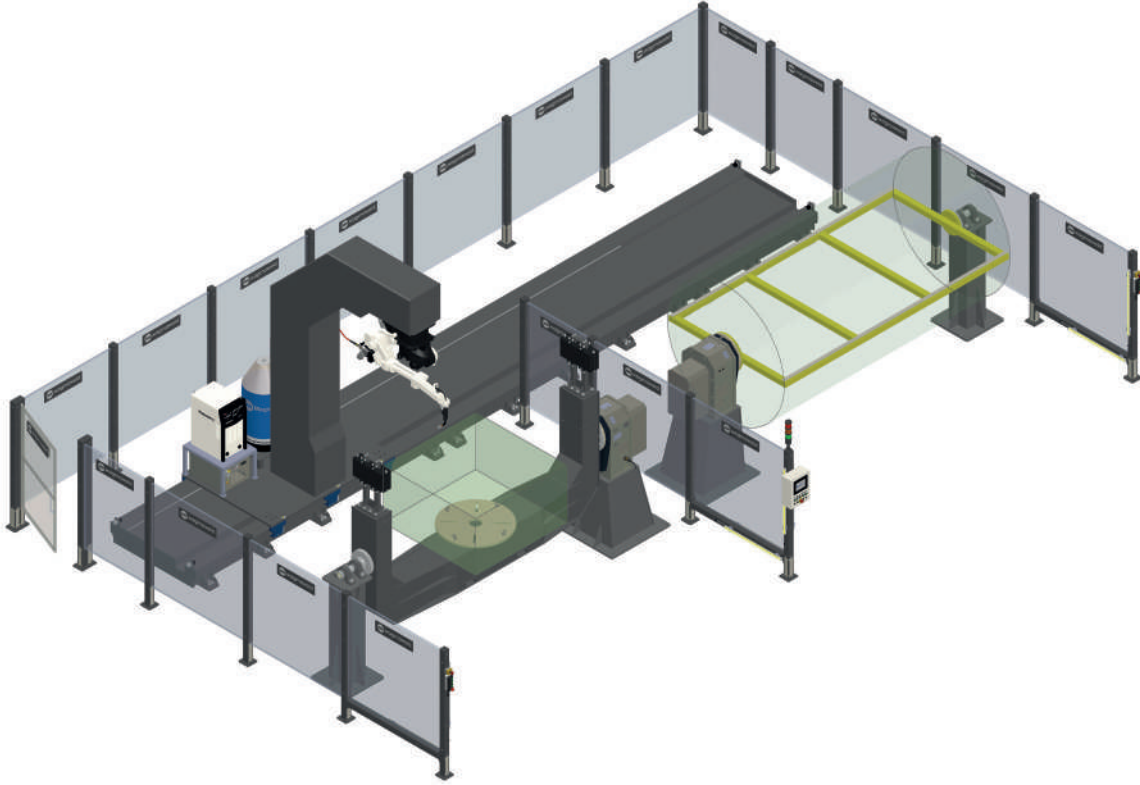
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. Robotik Slider sistemi
- 2 ad. Tek eksenli pozisyonör grubu
- 2 ad. Sabit fiksür masası
- 4 ad. Güvenlik ışık bariyeri
- 4 ad. Pnömatik kaynak perdesi
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteriye bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

Örnek - 20



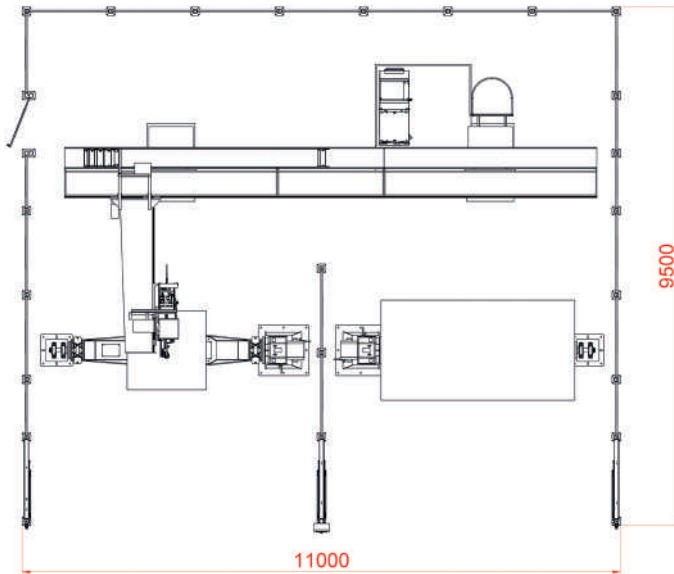
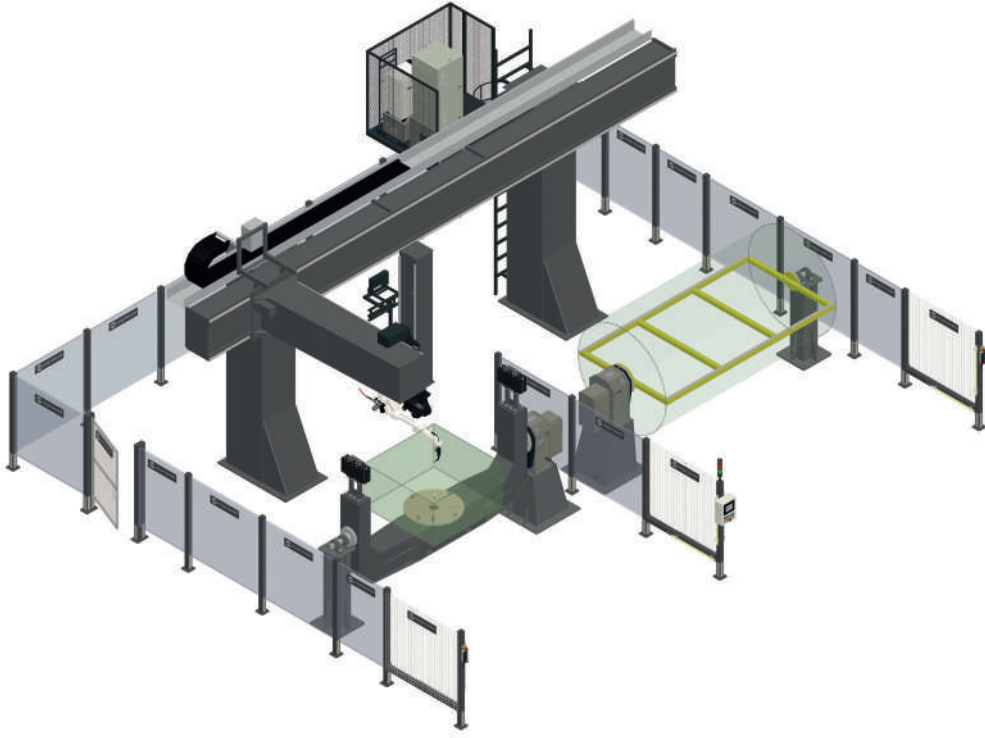
Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. Bir veya iki eksenli robotik slider sistemi
- 1 ad. İki eksenli drop center pozisyoner grubu
- 1 ad. Tek eksenli pozisyoner grubu
- 4 ad. Güvenlik ışık bariyeri (yatay ve dikey)
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteride bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

Robotik Kaynak Hücresi Örnekleri

Örnek - 21



Sistem İçeriği:

- 1 ad. Panasonic kaynak robotu (komple)
- 1 ad. İki veya üç eksenli gantry sistemi
- 1 ad. İki eksenli drop center pozisyoner grubu
- 1 ad. Tek eksenli pozisyoner grubu
- 4 ad. Güvenlik ışık bariyeri (yatay ve dikey)
- 1 ad. Güvenlikli servis kapısı
- 1 tk. Metal güvenlik panelleri ve montaj direkleri

*Yukarıdaki sistem görselleri ve sistemin üst görünüşündeki ölçüler, müşteride bir fikir oluşturabilmek amacıyla verilmiş olup ortalama değerlerdir. Gerçek tasarım aşamasında ise kaynak yapılacak iş parçasının ebatlarına, şekline ve müşteri taleplerine göre hem yerleşim şekli hem de ölçüler değişebilir.

11/11/2016

11/11/2016

1957'den beri Kaynakçının Güven Kaynağı

Magmaweld, Zaimoğlu Holding A.Ş. bünyesinde yer alan lider bir kaynak ürünleri markasıdır. Grup bünyesindeki en eski şirket olan Oerlikon Kaynak Elektrodları ve Sanayi A.Ş., 1957 yılında kurulmuş ve bir İsviçre şirketi olan Oerlikon Bührle AG den aldığı lisans ile 1959 yılında Türkiye'de ilk kaynak elektrodunu üretmiştir. Yıllar içinde sanayinin gelişimi ile beraber kaynak tüketim malzemeleri ihtiyacına cevap vermek üzere MIG/MAG ve TIG Telleri, Özlü Teller, Tozaltı Tozları ve Tellerini üretim programına katmıştır. 1971 yılında başladığı Kaynak Makineleri üretimi, 1998 yılında Panasonic ile kurulan iş ortaklığı ile Robotik Sistemlere kadar uzanmaktadır.



(+90) 444 93 53
maweld.com
info@maweld.com