SolPart
Solution Technology AI

Ciesz się swobodą ruchów z JAKA

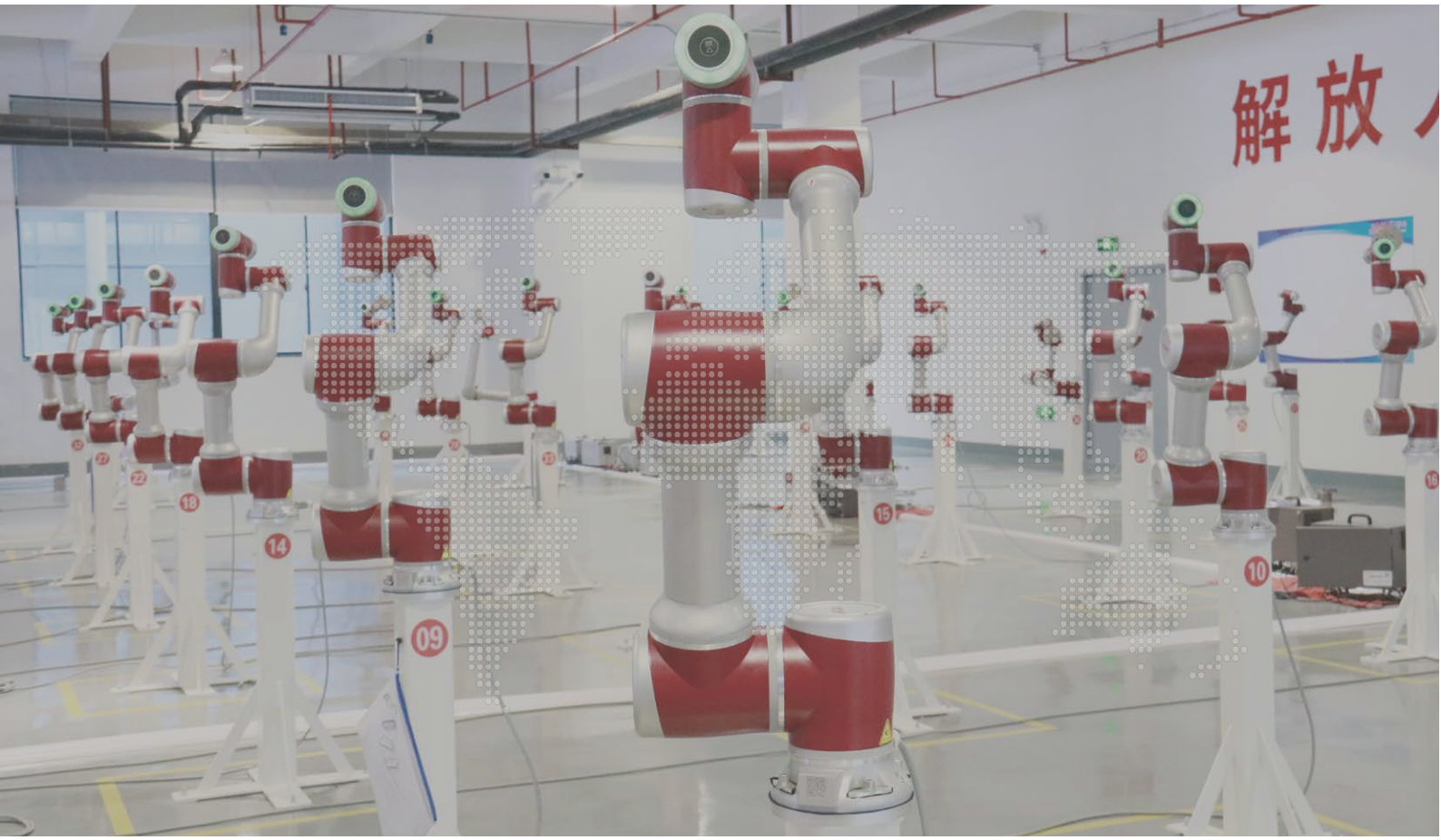
JUST ALWAYS KEEP AMAZING

O FIRMIE JAKA® | 节卡

Firma JAKA Robotics została założona w 2014 roku. JAKA to skrót od “Just Always Keep Amazing” (z ang. “Zawsze bądź niesamowity”). Jesteśmy firmą z branży high-tech skoncentrowaną na innowacjach oraz badaniach i rozwoju nowej generacji cobotów i inteligentnych fabryk.

JAKA Robotics odziedziczyła silne podstawy w dziedzinie technologii od Instytutu Robotyki Uniwersytetu Jiao Tong w Szanghaju, gdzie w 1979 roku powstał dział badań i rozwoju pod kierownictwem ponad 10 wiodących ekspertów i 100 doświadczonych inżynierów. Dla wielu różnych obszarów i zastosowań zostały opracowane innowacyjne rozwiazania, w tym: integracja sterowania napędem, integralne przeguby, programowanie typu free-drive, połączenia bezprzewodowe, itp. JAKA stale wyznacza nowe trendy w rozwoju robotyki.

Zapewnienie pracownikom maksymalnej swobody ruchów to nasza misja. Dzięki zaangażowaniu, profesjonalizmowi i oryginalności, będziemy rozprzestrzeniać zdobytą wiedzę i opracowane rozwiązania do wszystkich zakątków świata, aby ułatwiać przedsiębiorstwom wejście w erę Przemysłu 4.0.



COBOTY JAKA

Do tej pory JAKA wprowadziła na rynek kilka serii cobotów: **JAKA Zu ® (wersja podstawowa, wersja S z kontrolą siły), JAKA All-in-one oraz JAKA Lens.** Dzięki wszechstronności i elastyczności nasze coboty mogą być w łatwy sposób zintegrowane z dotychczasowymi rozwiązaniami w różnych gałęziach przemysłu, handlu i usługach do różnych zastosowań.

Dzięki rozwiązaniom takim jak integracja sterowania napędem, zintegrowane złącza, programowanie poprzez manualne przeciąganie części, połączenie bezprzewodowe i inne, seria JAKA została z powodzeniem wdrożona w kilku dziedzinach automatycznej produkcji przemysłowej, stanowiąc solidną podstawę dla innowacji przemysłowych.

Bezpieczna współpraca, ochrona przed kolizją

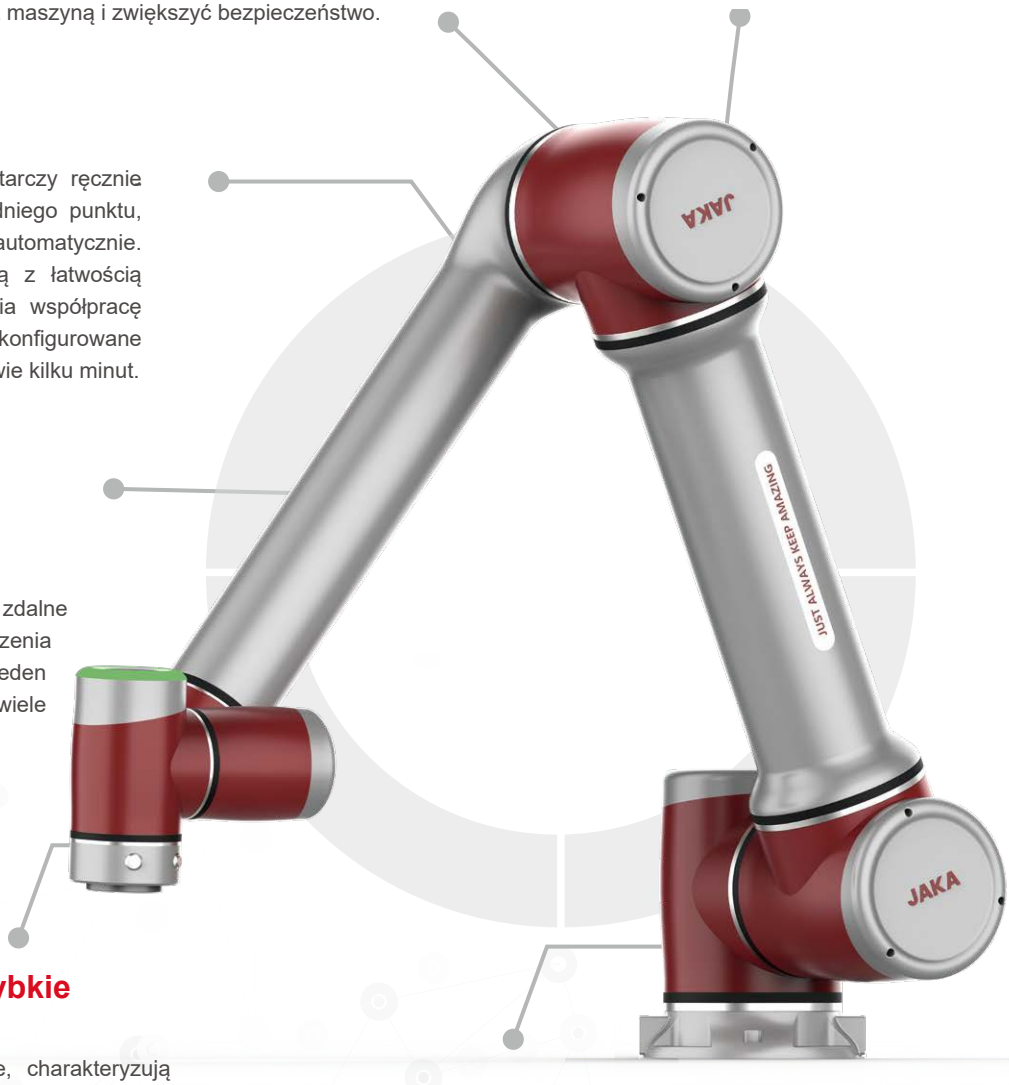
Dzięki wbudowanemu modułowi sprzężenia zwrotnego momentu obrotowego, gdy podczas kolizji zostanie osiągnięty górny limit momentu obrotowego, cobot JAKA zatrzyma się w odpowiednim momencie, aby zapobiec obrażeniom operatora lub uszkodzeniu sprzętu; pozwala to osiągnąć lepszą współpracę operatora z maszyną i zwiększyć bezpieczeństwo.

Bezprzewodowe połączenie, brak konieczności użycia ręcznego programatora

Coboty JAKA można sterować za pomocą terminala mobilnego z aplikacją, bez konieczności stosowania tradycyjnego nieporęcznego programatora ręcznego i zbędnych kabli, co jest dodatkowym plusem, jeżeli dysponujemy ograniczoną przestrzenią.

Programowanie graficzne i za pomocą przeciągania

Aby zaprogramować ruch cobota, wystarczy ręcznie przeciągnąć jego terminal do odpowiedniego punktu, a ramię uczy się i zapamiętuje ruch automatycznie. Nawet początkujący użytkownicy mogą z łatwością opanować podstawy obsługi, co ułatwia współpracę operatora z robotem. Programy mogą być konfigurowane do różnych wymagań w przeciągu zaledwie kilku minut.



Zdalne interakcje, monitorowanie w czasie rzeczywistym

Coboty JAKA pozwalają na zdalne programowanie, dzięki czemu ograniczenia przestrzenne nie są już problemem, a jeden terminal mobilny może kontrolować wiele robotów jednocześnie.

System Plug-And-Play, szybkie przełączanie

Coboty JAKA są lekkie i kompaktowe, charakteryzują się łatwością instalacji, estetyką wizualną i doskonałą kompatybilnością z innymi rodzajami sprzętu. Wszechstronność i elastyczność cobotów JAKA sprawia, że można je łatwo zintegrować w każdym środowisku produkcyjnym. Sprawdzają się świetnie zarówno dla małych, większych jak i zindywidualizowanych partii towaru oraz krótkich cyklów produkcyjnych.

Otwarty ekosystem oprogramowania i sprzętu

Coboty JAKA wykorzystują platformię systemową Linux z wysokim stopniem kompatybilności. Użytkownicy mogą zdalnie współpracować z robotami poprzez protokół Ethernet (TCP/IP) i Modbus z systemów wieloplatformowych, takich jak Android, iOS i Windows. Dzięki uniwersalnemu interfejsowi sterowania coboty JAKA można szybko i łatwo zintegrować z automatyką łańcucha dostaw.

Seria JAKA Zu®

JAKA Zu® 3 Cobot

Waga	Obciążenie użytkowe	Promień roboczy	Dokładność
12kg	3kg	626mm	±0.02mm

Cechy produktu

- **Lżejsza waga własna:** Waga własna 12kg, ładowność 3kg, promień roboczy do 626mm.
- **Większa elastyczność i przenośna konstrukcja:** Lekka konstrukcja, wyższa wydajność, szybsza i wygodniejsza instalacja.
- **Większa precyzja:** Możliwość montażu w ograniczonej przestrzeni, elastyczność i wysoka precyzja linii produkcyjnej.

Zalecane rynki

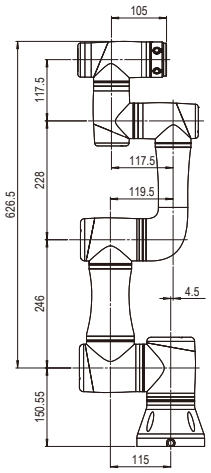
Elektronika 3C (komputerowa, komunikacyjna i użytkowa), zabiegi medyczne, badania naukowe, formowanie wtryskowe

Parametry i schemat JAKA Zu® 3

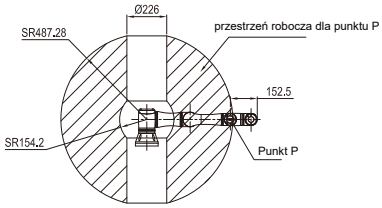
Obciążenie użytkowe	3kg
Waga (z kablem)	12kg
Promień roboczy	626mm
Dokładność	±0.02mm
Liczba osi	6
Oprogramowanie	Programowanie graficzne, free-drive
Programator	Mobilny terminal i aplikacja
Kompatybilność	Zgodność z GB 11291.1-2011

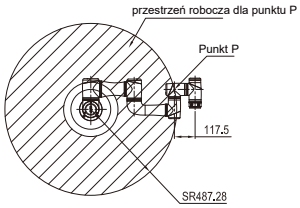
Robot	Zakres pracy	Maks. prędkość
Przegub 1	±360°	180°/s
Przegub 2	-85°,+265°	180°/s
Przegub 3	±175°	180°/s
Przegub 4	-85°,+265°	220°/s
Przegub 5	±360°	220°/s
Przegub 6	±360°	220°/s
Maks. prędkość	/	1.5m/s

Znamionowa moc	150W
Zakres temperatury	0-50°C
Specyfikacja IP	IP54
Instalacja	Montaż pod dowolnym kątem
Moduł wejścia/wyjścia	Wejście cyfrowe 2 Wyjście cyfrowe 2 Wejście analogowe 1
Napięcie na wejściu/ wyjściu	24V
Rozmiar wejścia/ wyjścia	M8
Materiały	Aluminium, poliwęglan
Średnica podstawy	129mm
Długość kabla	6m

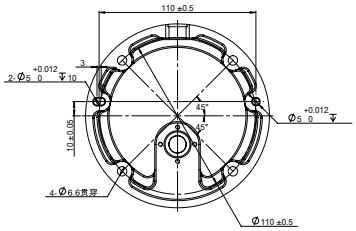


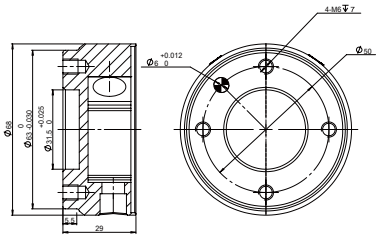
Promień roboczy JAKA Zu® 3
JAKA Zu® 3 working radius





JAKA Zu® 3 widok z przodu / widok z góry
JAKA Zu® 3 P point front view / top view





JAKA Zu® 3 podstawa / kołnierz
JAKA Zu® 3 base / flange

Seria JAKA Zu®

JAKA Zu® 5 Cobot

Waga	Obciążenie użytkowe	Promień roboczy	Dokładność
23kg	5kg	954mm	±0.02mm

Cechy produktu

- **Kompaktowy i przenośny:** Waga własna 23kg, ładowność 5kg, promień roboczy do 954mm.
- **Wysoka elastyczność:** Szybka instalacja, oszczędność czasu pracy personelu, optymalizacja wydajności.
- **Możliwość adaptacji:** Możliwość wykorzystania do różnych lżejszych operacji, no. załadunku i rozładunku, montażu, itp.

Zalecane rynki

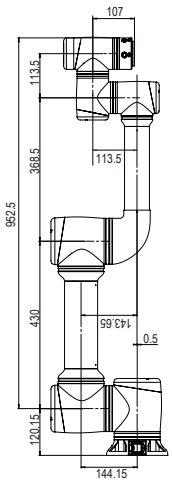
Obróbka metali, elektronika 3C (komputerowa, komunikacyjna i użytkowa), przemysł chemiczny

Parametry i schemat JAKA Zu® 5

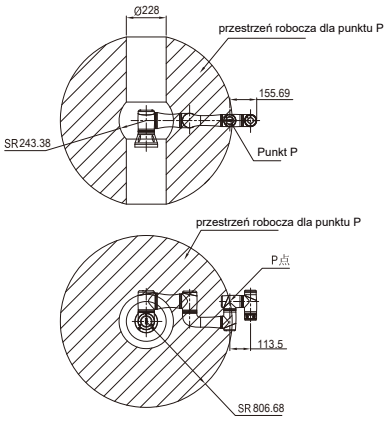
Obciążenie użytkowe	5kg
Waga (z kablem)	23kg
Promień roboczy	954mm
Dokładność	±0.02mm
Liczba osi	6
Oprogramowanie	Programowanie graficzne, free-drive
Programator	Mobilny terminal i aplikacja
Kompatybilność	Zgodność z GB 11291.1-2011

Robot	Zakres pracy	Maks. prędkość
Przegub 1	±360°	180°/s
Przegub 2	-85°,+265°	180°/s
Przegub 3	±175°	180°/s
Przegub 4	-85°,+265°	180°/s
Przegub 5	±360°	180°/s
Przegub 6	±360°	180°/s
Maks. prędkość	/	3m/s

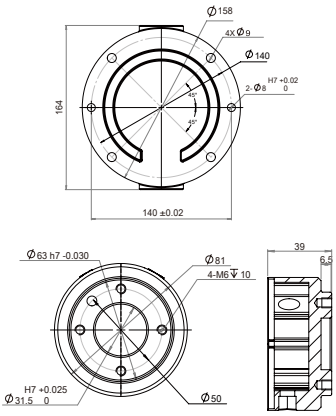
Znamionowa moc	350W
Zakres temperatury	0-50°C
Specyfikacja IP	IP54
Instalacja	Montaż pod dowolnym kątem
Moduł wejścia/wyjścia	Wejście cyfrowe 2 Wyjście cyfrowe 2 Wejście analogowe 1
Napięcie na wejściu/ wyjściu	24V
Rozmiar wejścia/ wyjścia	M8
Materiały	Aluminium, poliwęglan
Średnica podstawy	158mm
Długość kabla	6m



Promień roboczy JAKA Zu® 5
JAKA Zu® 5 work radius



JAKA Zu® 5 widok z przodu / widok z góry



JAKA Zu® 5 podstawa / kołnierz

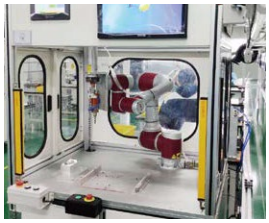
Seria JAKA Zu®

JAKA Zu® 7 Cobot

Waga	Obciążenie użytkowe	Promień roboczy	Dokładność
22kg	7kg	819mm	±0.02mm

Cechy produktu

- **Większy udźwig:** Waga własna 22kg, ładowność 7kg, promień roboczy do 819mm.
- **Większa opłacalność kosztowa:** Wszechstronność i elastyczność pozwalają na optymalizację linii produkcyjnej w każdym środowisku produkcyjnym.
- **Większe możliwości zastosowania:** Możliwość zastosowania w obszarach takich jak motoryzacja i akcesoria motoryzacyjne, elektronika 3C (komputerowa, komunikacyjna i użytkowa), instrumenty medyczne, włókna chemiczne, produkcja wymagająca wysokiego stopnia precyzji, sektor energii odnawialnej, załadunek i rozładunek, itp.



Zalecane rynki

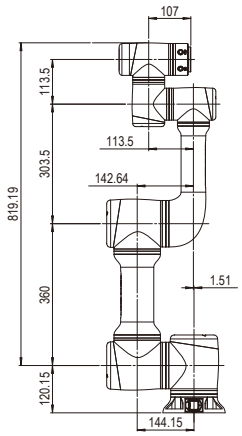
Elektronika 3C (komputerowa, komunikacyjna i użytkowa), zabiegi medyczne, przemysł motoryzacyjny, przemysł chemiczny

Parametry i schemat JAKA Zu® 7

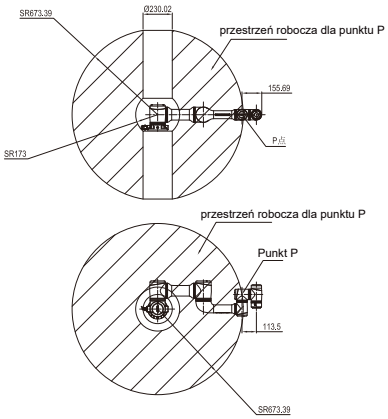
Obciążenie użytkowe	7kg
Waga (z kablem)	22kg
Promień roboczy	819mm
Dokładność	±0.02mm
Liczba osi	6
Oprogramowanie	Programowanie graficzne, free-drive
Programator	Mobilny terminal i aplikacja
Kompatybilność	Zgodność z GB 11291.1-2011

Robot	Zakres pracy	Maks. prędkość
Przegub 1	±360°	180°/s
Przegub 2	-85°,+265°	180°/s
Przegub 3	±175°	180°/s
Przegub 4	-85°,+265°	180°/s
Przegub 5	±360°	180°/s
Przegub 6	±360°	180°/s
Maks. prędkość	/	2.5m/s

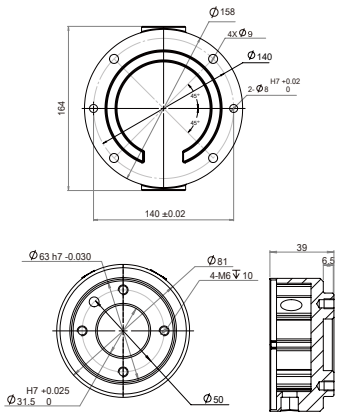
Znamionowa moc	350W
Zakres temperatury	0-50°C
Specyfikacja IP	IP54
Instalacja	Montaż pod dowolnym kątem
Moduł wejścia/wyjścia	Wejście cyfrowe 2 Wyjście cyfrowe 2 Wejście analogowe 1
Napięcie na wejściu/ wyjściu	24V
Rozmiar wejścia/ wyjścia	M8
Materiały	Aluminium, poliwęglan
Średnica podstawy	158mm
Długość kabla	6m



Promień roboczy JAKA Zu® 7



JAKA Zu® 7 widok z przodu / widok z góry



JAKA Zu® 7 podstawa / kołnierz

Seria JAKA Zu®

JAKA Zu® 12 Cobot

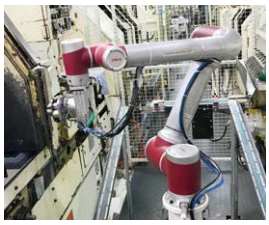
Waga	Obciążenie użytkowe	Promień roboczy	Dokładność
41kg	12kg	1327mm	±0.03mm

Cechy produktu

- **Większy udźwig:** Waga własna 41kg, obciążenie użytkowe 12kg, promień roboczy do 1327mm.
- **Elastyczna instalacja:** Możliwość łatwej zmiany miejsca instalacji, niższe wymagania montażowe.
- **Większa liczba funkcji:** Zastępowanie ciężkich manualnych prac, wypełnianie luk w przemyśle.

Zalecane rynki

Obróbka metali, przemysł samochodowy, formowanie wtryskowe, przemysł farmaceutyczny i chemiczny, itp.

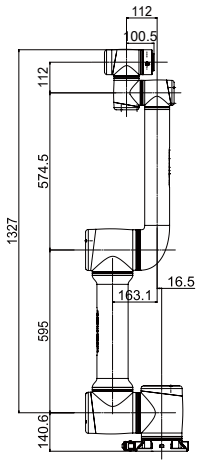


Parametry i schemat JAKA Zu® 12

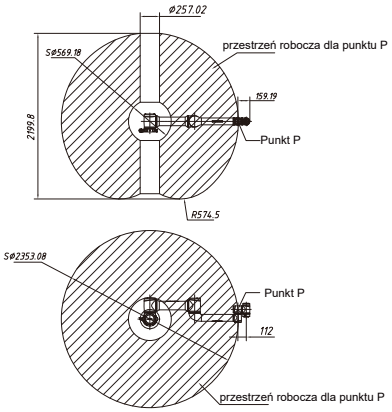
Obciążenie użytkowe	12kg
Waga (z kablem)	41kg
Promień roboczy	1327mm
Dokładność	±0.03mm
Liczba osi	6
Oprogramowanie	Programowanie graficzne, free-drive
Programator	Mobilny terminal i aplikacja
Kompatybilność	Zgodność z GB 11291.1-2011

Robot	Zakres pracy	Maks. prędkość
Przegub 1	±360°	120°/s
Przegub 2	-85°,+265°	120°/s
Przegub 3	±175°	120°/s
Przegub 4	-85°,+265°	180°/s
Przegub 5	±360°	180°/s
Przegub 6	±360°	180°/s
Maks. prędkość	/	3m/s

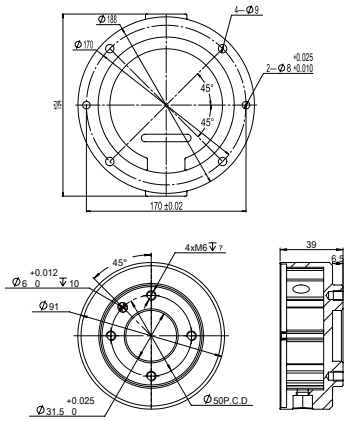
Znamionowa moc	500W
Zakres temperatury	0-50°C
Specyfikacja IP	IP54
Instalacja	Montaż pod dowolnym kątem
Moduł wejścia/wyjścia	Wejście cyfrowe 2 Wyjście cyfrowe 2 Wejście analogowe 1
Napięcie na wejściu/ wyjściu	24V
Rozmiar wejścia/ wyjścia	M8
Materiały	Aluminium, poliwęglan
średnica podstawy	188mm
Długość kabla	6m



Promień roboczy JAKA Zu® 12



JAKA Zu® 12 widok z przodu / widok z góry



JAKA Zu® 12 podstawa / kołnierz

Seria JAKA Zu®

JAKA Zu® 18 Cobot

Waga	Obciążenie użytkowe	Promień roboczy	Dokładność
35kg	18kg	1073mm	±0.03mm

Cechy produktu

- Większy udźwig Waga własna 35kg, obciążenie użytkowe 18kg, promień roboczy do 1073mm.
- Wysoki stopień bezpieczeństwa: Liczne systemy bezpieczeństwa, bezpieczna współpraca operatora z robotem i środowiskiem produkcyjnym.
- Szerokie zastosowanie: Możliwość zastosowania cobotów w różnych środowiskach, również do dużych obciążeń.

Zalecane rynki

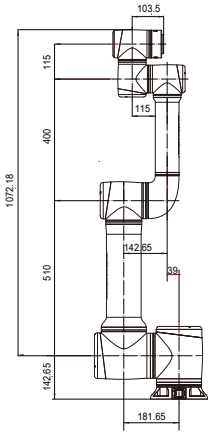
Obróbka metali, przemysł motoryzacyjny, formowanie wtryskowe, sprzęt medyczny

Parametry i schemat JAKA Zu® 18

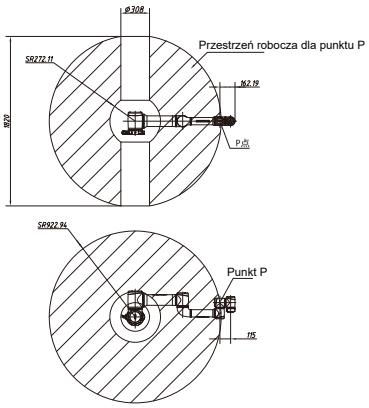
Obciążenie użytkowe	18kg
Waga (z kablem)	35kg
Promień roboczy	1073mm
Dokładność	±0.03mm
Liczba osi	6
Oprogramowanie	Programowanie graficzne, free-drive
Programator	Mobilny terminal i aplikacja
Kompatybilność	Zgodność z GB 11291.1-2011

Robot	Zakres pracy	Maks. prędkość
Przegub 1	±360°	120°/s
Przegub 2	-85°,+265°	120°/s
Przegub 3	±175°	120°/s
Przegub 4	-85°,+265°	180°/s
Przegub 5	±360°	180°/s
Przegub 6	±360°	180°/s
Maks. prędkość	/	3.5m/s

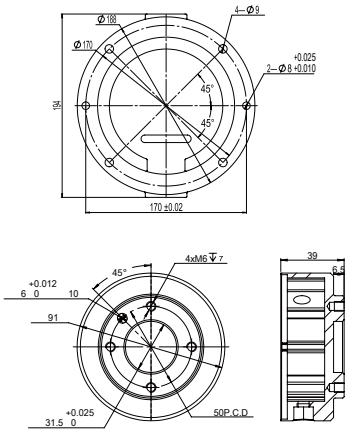
Znamionowa moc	600W
Zakres temperatury	0-50°C
Specyfikacja IP	IP54
Instalacja	Montaż pod dowolnym kątem
Moduł wejścia/wyjścia	Wejście cyfrowe 2 Wyjście cyfrowe 2 Wejście analogowe 1
Napięcie na wejściu/ wyjściu	24V
Rozmiar wejścia/ wyjścia	M8
Materiały	Aluminium, poliwęglan
Średnica podstawy	188mm
Długość kabla	6m



Promień roboczy JAKA Zu® 18



JAKA Zu® 18 widok z przodu / widok z góry

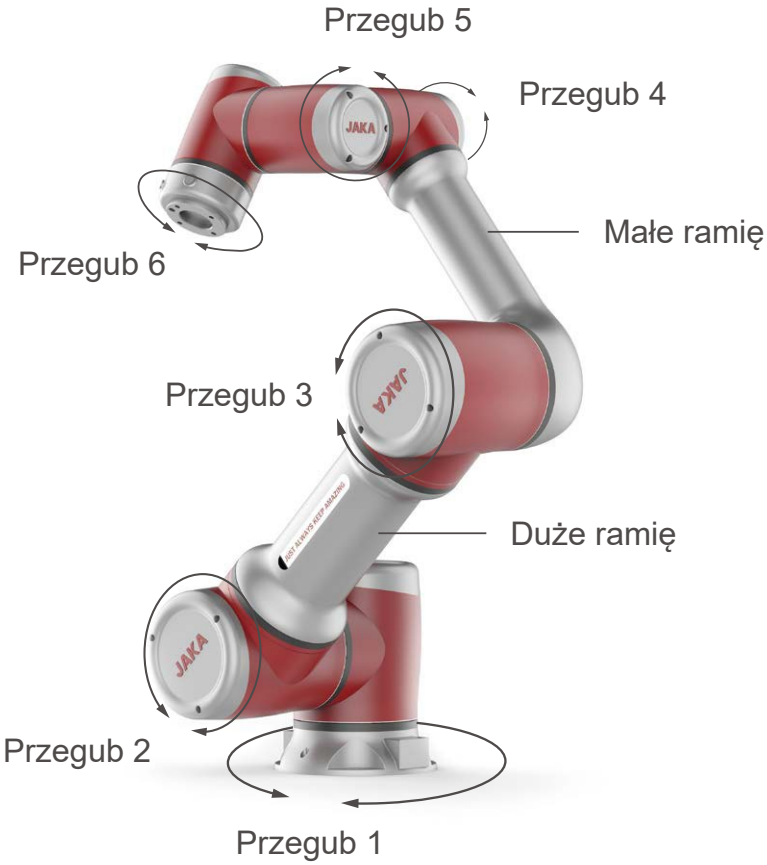


JAKA Zu® 18 podstawa / kołnierz

Konwencjonalne linie produkcyjne wykorzystujące dostępne na rynkach roboty przemysłowe zwykle nie cechują się innowacyjnością, są obsługiwane mechanicznie i niosą ze sobą potencjalne ryzyko wypadków i urazów. Przedsiębiorstwa borykają się również z problemami stale rosnących kosztów pracy oraz obniżonego wskaźnika ROI (zwrotu z inwestycji).

Wykorzystując wszystkie zalety zaawansowanych technologii w dziedzinie robotyki i automatyki, coboty JAKA pozwalają uniknąć dodatkowych kosztów związanych z koniecznością zapewnienia specjalnych obszarów bezpieczeństwa niezbędnych w przypadku tradycyjnych robotów. Odciążają również operatorów przejmując monotonne, powtarzalne i niebezpiecznego zadania. Doskonała wydajność operacyjna pozwala na zwrot kosztów inwestycji w krótkim czasie i spełnienie wymagań stawianych nowoczesnym inteligentnym fabrykom.

Konstrukcja i szafa sterownicza JAKA Zu®



Szafa sterownicza	Specyfikacja IP	IP44
	Moduł wejścia/wyjścia	16 Wejścia cyfrowe/16 Wyjścia cyfrowe /2 Wejścia lub wyjścia analogowe
	Napięcie na wejściu/wyjściu	24V
	Komunikacja	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU
	Moc	100-240VAC, 50-60Hz
	Wymiary	410×307×235 (mm) (W×H×D)
	Waga	12kg (Zu 3,Zu 5, Zu 7) / 16kg (Zu 12, Zu 18)
	Materiał	Stal nierdzewna

Wersja S JAKA Zu®

JAKA Zu® 3s

JAKA Zu® 5s

JAKA Zu® 7s

JAKA Zu® 12s

JAKA Zu® 18s

Sposób montażu:

Montaż na końcówce lub na podstawie

Schemat funkcyjny

Schemat funkcyjny

Cechy produktu:

Seria cobotów JAKA Zu S jest wyposażona w moduł kontroli siły, który pozwala bezpośrednio ustawić bezpieczną wartość siły i automatycznie zidentyfikować obciążenie użytkowe. Wyświetlanie w czasie rzeczywistym wartości siły dla łatwego ustawienia parametrów sterowania do różnych zastosowań. Aplikacja JAKA umożliwia wybór pomiędzy trybem stałej siły lub prędkości.

Opis produktu

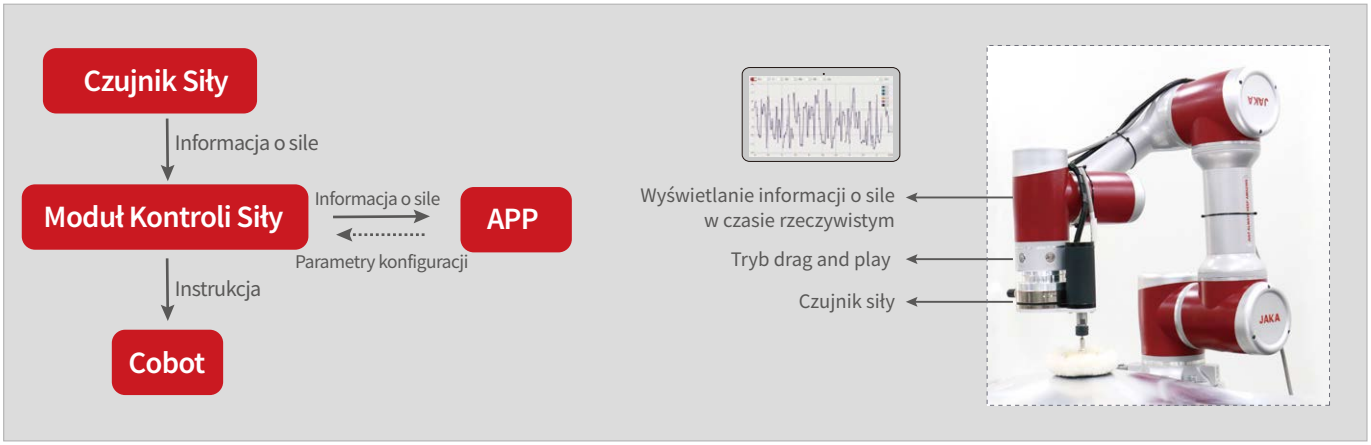
Wersja S cobotów JAKA Zu jest wyposażona w unikalne, zaawansowane przemysłowe czujniki siły i zintegrowane algorytmy kontroli siły, poprawiające zdolności sensoryczne cobotów oraz umożliwiające bardziej optymalną interakcję operatora z robotem i większe bezpieczeństwo pracy. Dostępnych jest kilka trybow sterowania siłą, w tym tryb stałej siły, normalnego śledzenia oraz tryb prędkości do wykrywania kolizji całego ramienia.

Parametry JAKA Lens 2D

Platforma sprzętowa	Czujnik siły
Interfejs komunikacyjny	TCP/UDP
Maksymalna dokładność wykrywania kolizji	10N
Maksymalna dokładność śledzenia stałej siły	1N

Cechy produktu:

- Wyświetlanie wartości siły w aplikacji w czasie rzeczywistym
- Ustawianie bezpiecznej siły nacisku i parametrów sterowania siłą w aplikacji Sterowanie w trybie stałej siły i trybie normalnego śledzenia
- Wykrywanie kolizji całego ramienia



Schemat funkcyjny

JAKA All-in-one

JAKA Ai 3 | JAKA Ai 5 | JAKA Ai 7 | JAKA Ai 12 | JAKA Ai 18

Opis produktu

Robot JAKA all-in-one w innowacyjny sposób łączy w sobie zasadę 3S (Smart, Simple, Small) i integruje zaawansowane technologie z dziedziny robotyki, takie jak bezprzewodowe uczenie, graficzne programowanie i wizualna kontrola bezpieczeństwa. Technologie te pozwalają zrewolucjonizować sposób interakcji operatora z maszyną, zwiększając bezpieczeństwo tego typu współpracy. Jednocześnie, JAKA all-in-one pozwala na dogłębną integrację z funkcjami wizualnymi, zapewniając naturalną interakcję i autonomiczną adaptację pomiędzy robotem, człowiekiem i środowiskiem operacyjnym, znacznie poszerzając granice zastosowań robotów.

Opis produktu

- **Inteligentne uczenie maszynowe:** Inteligentne programowanie i aktywna ochrona. Inteligentny algorytm uczenia maszynowego i autonomiczny system pozwala z łatwością zidentyfikować intencje operatora lub funkcjonowanie innych urządzeń.
- **Prosta współpraca OPERATOR-COBOT:** Dzięki zastosowaniu technologii kontroli wizyjnej i siłowej, technologii samouczenia się robotów oraz sztucznej inteligencji, coboty JAKA all-in-one pozwalają na zoptymalizowaną współpracę operatora z robotem.
- **Elastyczność i kompaktowość:** Inteligentne produkty, takie jak coboty JAKA, bazują na wysokim stopniu integracji, elastyczności i kompaktowych rozmiarach. Dzięki zintegrowanym technologiom z dziedzin takich jak biologia, mechanika, elektronika oraz optoelektronika, możliwe było opracowanie inteligentnego sprzętu o niewielkich wymiarach.

Szafa sterownicza

Kamera JAKA Lens 2D

Parametry szafy elektrycznej

Model	JAKA MiniCab
Moc wejściowa	DC30~60V
Iout	≤40A
Wymiary	180×128×47(mm)(L×W×H)
Stopień ochrony IP	IP20
Port I/O	7 portów: Wejście/wyjście konfigurowalne
Napięcie na wejściu/wyjściu	DC24V
Montaż	Panel/szynaProtokół komunikacyjny TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU Waga
Materiał	Aluminium, Stal

Parametry JAKA Lens 2D

Wymiary	67×57×45mm (L×W×H)
Interfejs komunikacyjny	Ethernet (TCP/IP Protocol)
Tryb wyzwalacza	Wyzwalacz programowy
PX	5MP
Rozdzielczość	2592(H)×1944(V)
FPS	23FPS
Ostrość	8mm

Seria JAKA Lens

JAKA Lens 2D

Opis produktu

JAKA Lens 2D posiada wbudowaną kamerę 2D o wysokiej rozdzielczości z dedykowanym modułem oświetlenia i opcjonalnym obiektywem kamery, aby zapewnić użytkownikowi wszechstronną funkcjonalność i wizualizację 2D. Zalety urządzenia to jego profesjonalny design, kompaktowa budowa, mobilność i elegancki wygląd. Funkcja wizualizacji 2D może być zintegrowana poprzez montaż na zewnątrz urządzenia lub na końcu ramienia robota.

Cechy produktu

- JAKA Lens 2D składa się z trzech modułów - kamery, obiektywu i oświetlenia - które pozwalają na rejestrację obrazów 2D w czasie rzeczywistym, z niezależnym systemem włączania i wyłączania oświetlenia.
- Komunikacja między wewnętrznym zasilaczem a kamerą jest możliwa za pomocą kabla koncentrycznego.
- System wyposażony jest w oprogramowanie JAKA 2D, które może być konfigurowane za pomocą interfejsu webowego kontrolera. Funkcje rozpoznawania celów, pozycjonowania wizualnego, zarządzania kamerami i weryfikacji wzrokowo-ruchowej umożliwiają szybką konfigurację i zarządzanie systemami wizyjnymi 2D.

Parametry bezpieczeństwa

Kamera przemysłowa 2D, obiektyw przemysłowy, oświetlenie, Układ scalony

Instalacja

Mocowanie do terminala cobota za pomocą dwóch otworów montażowych lub mocowanie zewnętrzne

Interfejs komunikacyjny

Ethernet (TCP/IP)

Podstawowe parametry

Wymiary	67×57×45mm(L×W×H)
Interfejs komunikacyjny	Ethernet (TCP/IP Protocol)
PX	5MP
Rozdzielczość	2592(H)×1944(V)
FPS	23FPS
Ostrość	8mm

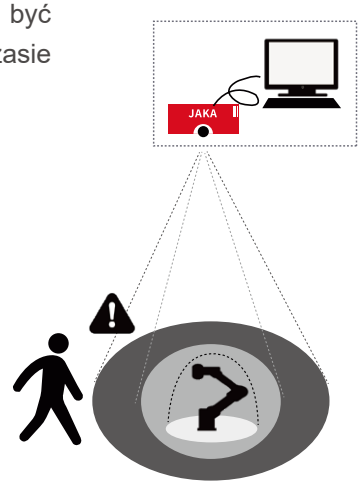
System ochrony wizualnej JAKA

Opis produktu

System ochrony wizualnej JAKA jest wyposażony w przemysłowej klasy szerokokątną kamerę oraz specjalnie opracowany przez firmę systemu przetwarzania obrazu połączony z kontrolerem cobota. Kamera umieszczona nad obszarem roboczym cobota monitoruje obszar roboczy. Gdy obcy obiekt (człowiek lub urządzenie) przedostaniesię do monitorowanego obszaru, system przetwarza dane i dokonuje oceny na podstawie zarejestrowanego obrazu, a następnie wysyła instrukcje do cobota, aby podjąć odpowiednie środki w celu zapewnienia bezpieczeństwa ludzi i maszyn. Urządzenie może być również stosowane jako sprzęt monitorujący obszar roboczy w czasie rzeczywistym za pośrednictwem interfejsu.

Cechy produktu

- Interfejs oprogramowania monitoruje obszar roboczy w czasie rzeczywistym i alarmuje o wtargnięciu obcych obiektów.
- Zakres i rodzaj ochrony monitorowanego obszaru roboczego może być skonfigurowany przez użytkownika.
- Również odpowiednie środki awaryjne mogą być ustawione w oprogramowaniu.



Schemat systemu ochrony wizualnej

Podstawowe parametry

Sprzęt	Kamera CMOS, systemy wbudowane
Wymiary	128×128×63.5 mm (L×W×H)
Montaż	Bezpośrednio nad urządzeniem
Interfejs komunikacyjny	Ethernet (POE), HDMI

Parametry bezpieczeństwa

Rozdzielczość	130w pikseli
Czas reakcji	200 ms
Wysokość montażu	3m(sugerowana)
Obszar objęty ochroną	5m×4m (możliwość konfiguracji)

Zalecane rynki

Przemysł motoryzacyjny i akcesoria motoryzacyjne, elektronika 3C (komputerowa, komunikacyjna i użytkowa), energetyka, produkcja o wysokim stopniu precyzji, produkcja sprzętu medycznego, urządzeń elektrycznych, włókien chemicznych i syntetycznych, opakowań do żywności, edukacja, innowacje biznesowe, itp.

Zastosowania

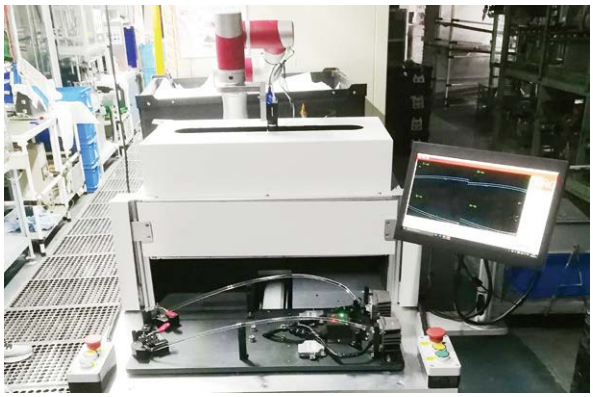
- Przemysł motoryzacyjny i akcesoria motoryzacyjne
- Elektronika 3C
- Produkcja o wysokim stopniu precyzji
- Sprzęt medyczny
- Urządzenia elektryczne
- Opakowania do żywności
- Energetyka
- Włókna chemiczne i syntetyczne
- Sprzęt gospodarstwa domowego
- Edukacja
- Innowacje biznesowe
- Itp.

Przemysł motoryzacyjny i akcesoria motoryzacyjne

Przemysł motoryzacyjny oraz akcesoriów motoryzacyjnych to branże o wysokim poziomie automatyzacji; jednak ze względu na skomplikowany proces montażu i wymaganą elastyczność procedur, tradycyjne roboty nie są wystarczające do tych zastosowań. Coboty JAKA charakteryzujące się bezpieczeństwem i elastycznością oraz wysoką jakością interakcji operator-robot, pozwalają nie tylko poradzić sobie ze skomplikowanymi procesami, ale także poprawić ogólną wydajność produkcji fabrycznej.

Zastosowania

Załadunek i rozładunek



Kontrola

Chwytanie i przenoszenie elementów

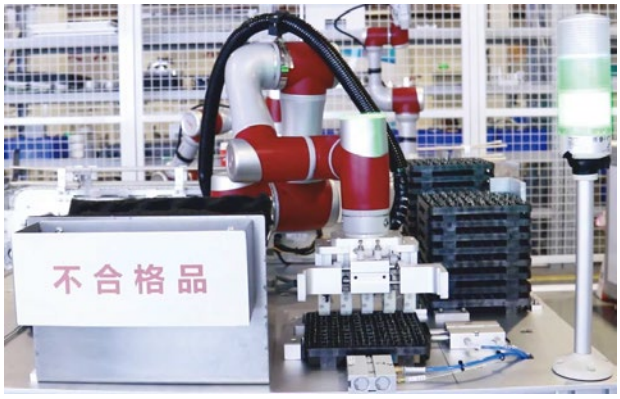
Dokręcanie śrub

Elektronika 3C

Ze względu na wzrost kosztów pracy i konieczność częstej aktualizacji asortymentu w przemyśle tzw. elektroniki 3C (komputerowej, komunikacyjnej i użytkowej), zakłady produkcji poszukują najbardziej efektywnych kosztowo rozwiązań. Coboty JAKA są kompatybilne z innymi systemami, lekkie i łatwe do wdrożenia na linii produkcyjnej; idealnie nadają się do elastycznego trybu produkcji . W przemyśle elektronicznym coboty JAKA znajdują coraz szerszy zakres zastosowań.

Zastosowania

Spawanie



Kontrola

Obsługa

Załadunek i rozładunek

Produkcja o wysokim stopniu precyzji

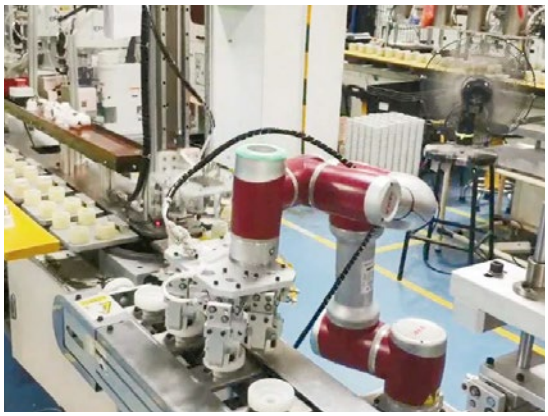
Produkcja o wysokim stopniu precyzji jest branżą stosunkowo pracochłonną i wymagającą dużych nakładów technologicznych. Procesy takie jak polerowanie, załadunek i rozładunek oraz montaż wymagają rozwiązań umożliwiających automatyzację pracy. Coboty JAKA, kompatybilne i lekkie, są odpowiednie do elastycznego trybu produkcji i mogą być stosowane w trudnych warunkach pracy, na liniach produkcyjnych wymagających dużego nakładu pracy oraz wysokiej precyzji.

Zastosowania

Załadunek i rozładunek

Kontrola

Paletyzacja



Przenoszenie i chwytanie

Innowacje biznesowe

Firmy z wielu różnych branż szukają rozwiązań pozwalających na obniżenie kosztów operacyjnych. Monotonne, powtarzalne prace, niewymagające specjalistycznych kwalifikacji są coraz częściej wykonywane przez bardziej wydajne i tańsze w utrzymaniu roboty. Nowy poziom współpracy człowieka z maszyną, który umożliwiają coboty JAKA, pozwalają na wprowadzanie innowacji, co jest mile widziane wśród przedsiębiorców i klientów. Dla przykładu, coboty wykorzystywane są już w charakterze robotów-kelnerów w kawiarniach, restauracjach i supermarketach.

Zastosowania

Automatyczne stacje robocze

Bary i kawiarnie

Zastosowania domowe

Restauracje

Pozostałe zastosowania

Przemysł produkcji sprzętu medycznego:
Załadunek i rozładunek

Przemysł produkcji nowoczesnych urządzeń energetycznych: Kontrola i spawanie

Produkcja sprzętu gospodarstwa domowego: Kontrola i znakowanie laserowe

Przemysł tekstylny: Sortowanie i pakowanie w kartony

Branża opakowań żywności: Napełnianie i puszkowanie

Zaawansowana produkcja przemysłowa: Kontrola

www.solpart.pl

OFICJALNY DYSTRYBUTOR JAKA W POLSCE

SOLPART

ul. Szosa Lubicka 15A/42

87-100 Toruń

office@solpart.pl

+48 56 620 01 31

© Copyright 2021 JAKA , All rights reserved.

All rights reserved by JAKA. Reproduction in whole or part without written permission is prohibited. All warranty information, product functions and specifications are subject to the change without notice.