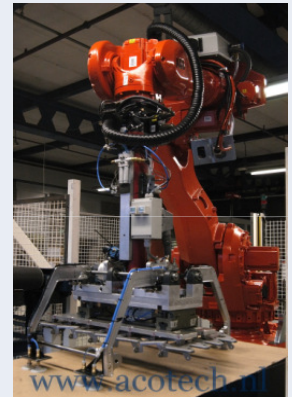


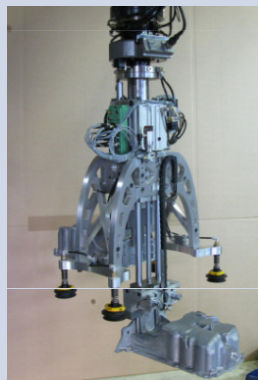
Zwitser's Zakmes

Het succes van een robotproject valt of staat met de ontwikkeling van de tooling (grijper) en overige peripherie. Een ideale grijper zou een soort zwitser's zakmes moeten zijn waar alles mee te handelen is. Helaas is dat niet altijd mogelijk. Wel kunnen we uit de honderden grijperprincipes die we in de jaren hebben toegepast en een schat aan ervaring de juiste tooling voor u ontwikkelen en vooral ook in eigen beheer aanmaken en testen op een robot.



Grijpers & tooling

- Vacuum tools.
- Mechanische grijpers
- Buffer en traysystemen
- Combigrijpers.
- Toolwisselsystemen.
- Mallen
- Meetunits/Calibreerunits.
- CNC spindles & tools.



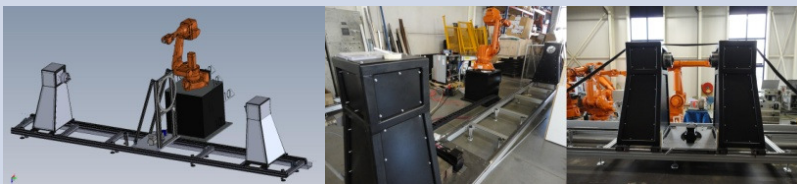
Zien is geloven

"Het werkt pas als het werkt." Daarom gebruiken we naast theoretische simulaties ,vaak robots om mechatronische principes uit te testen nog voordat de machineonderdelen besteld zijn. Niet met een zwitser's zakmes en een rol ijzerdraad, maar met onze eigen werkplaats en een schat aan robots, testsoftware , tonen we aan of een idee al dan niet gaat werken.

Engineeringcapaciteit Algemeen

Heeft u een algemeen Mechanisatie probleem of wilt u een idee uit laten engineeren?

Tevens "niet-robot gerelateerde" Engineerings opdrachten kunnen we voor u engineeren, indien gewenst realiseren, voorzien van besturing, testen en in bedrijf nemen. Onze engineers kunnen ook op detacheringbasis voor u werken.



Speciaal machines en tracks

Tracks , gantry's en manipulators
Pick&Placeunits (pneumatisch/servo)
Transportbanden

Modulaire units

Verplaatsbare unit "Plug & Play" cellen. In de werkplaats opgebouwd en getest, op locatie plaatsen en produceren.

