

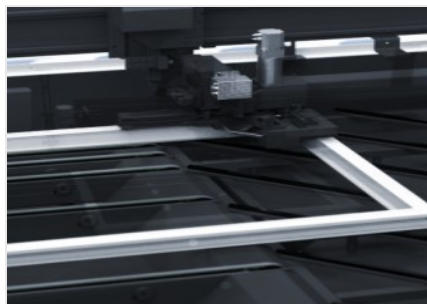


EV 4A

Linie zgrzewająco-
czyszczące



EV 4A jest maszyną CNC do czyszczenia naroży ram z PCW z 4 interpolowanymi osiami i cyklem automatycznym oczyszczania. Posiada frez tarczowy o średnicy 275 mm, który umożliwia, przy użyciu różnych programów roboczych, czyszczenie narożnika zewnętrznego na różnych profilach. EV 4A posiada również górny i dolny zespół z nożami do usuwania wypłytki oraz górny i dolny zespół z nożami do czyszczenia narożników wewnętrznych. Dodatkowo, obróbka narożników wewnętrznych i zewnętrznych może być wykonana za pomocą górnych i dolnych agregatów wierząco-frezujących do czyszczenia narożników lub rowków pod uszczelki. Jednostki obróbcze mogą być programowane niezależnie od siebie za pomocą komputera CNC, który steruje pracą maszyny. Po odpowiednim skonfigurowaniu maszyny z niezbędnymi narzędziami, może ona obrabiać wszystkie rodzaje standardowych profili, w tym profile z powłoką akrylową i profile z folią dekoracyjną. EV 4A jest dostępna w trzech wersjach: ręcznej, półautomatycznej (ze stołem obrotowym) i automatycznej (ze stołem obrotowym i stołem wyjściowym).



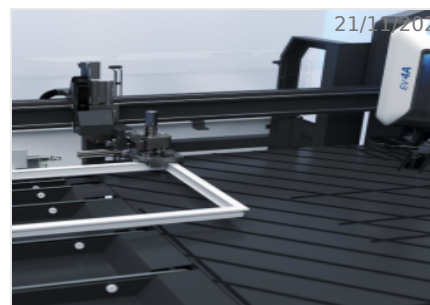
Wewnętrzny opornik referencyjny i zewnętrzna blokada

Precyzję oczyszczarek do PVC Someco uzyskuje się dzięki zastosowaniu sterowanego numerycznie ogranicznika, który pozwala ustawić naroże ramy w maszynie względem wewnętrznej części tej ramy, zapewniając przez to centralne ustawienie bez ograniczeń wynikających z ewentualnych różnic szerokości profili, z jakich rama jest zbudowana.



Ergonomia i bezpieczeństwo

Szczególną uwagę poświęcono ergonomice maszyny: jej innowacyjny design powstał jako synteza wymogów bezpieczeństwa i łatwości obsługi. Maszyna została przygotowana do podłączenia instalacji odciągu wiórów, zarówno w strefie gdzie powstaje ich najwięcej (nóż do czyszczenia zewnętrznej krawędzi naroża), jak i pod maszyną, gdzie gromadzą się odpady produkcyjne.



System transportu ramy

Cel, jakim było skupienie wszystkich funkcji ruchu ramy w jednym urządzeniu, będącym w stanie zapewnić dużą dynamikę faz pozycjonowania i precyzyjną pozycję wyrobu w każdej fazie obróbki, osiągnięto w 4-osiowym manipulatorze. System ten jest niezależny od modułu operatorskiego, który obejmuje narzędzia wykonujące cykl czyszczenia.

**PRĘDKOŚĆ POZYCJONOWANIA EV**

| | |
|--------------|-----|
| OŚ Y (m/min) | 100 |
| OŚ Z (m/min) | 40 |
| OŚ V (m/min) | 100 |
| OŚ W (m/min) | 40 |

PRĘDKOŚĆ POZYCJONOWANIA MANIPULATORA

| | |
|---|-------|
| OŚ X (m/min) (ruch liniowy chwytaka) | 170 |
| OŚ Q (m/min) (ruch pionowy chwytaka) | 9 |
| OŚ H (m/min) (ruch poprzeczny chwytaka) | 9 |
| OŚ C (°/min) (ruch obrotowy 0-90° chwytaka) | 3.000 |

PRĘDKOŚĆ POZYCJONOWANIA STOŁU DO WYCIĄGANIA

| | |
|--------------|----|
| OŚ U (m/min) | 40 |
|--------------|----|

FUNKCJONOWANIE

| | |
|---|----------------------------------|
| Pozycjonowanie ramki: ręczne lub automatyczne ze stołem obrotowym (według modelu) | <input checked="" type="radio"/> |
| Frezowanie różnych profili | <input type="radio"/> |
| Perforacja zawiasów | <input type="radio"/> |

OBRABIANE POWIERZCHNIE

| | |
|---|---|
| Ostrzem (profil zewnętrzny) | 1 |
| Jednostką górną i dolną z nożem (powierzchnia górna i dolna, profil wewnętrzny) | 3 |
| Jednostką frezującą (powierzchnia górna i dolna) | 2 |

ZAKRES ROBOCZY

| | |
|--|--|
| Maksymalna wymiary ramki podawanej ręcznie: nieograniczone | <input checked="" type="radio"/> |
| Maksymalne wymiary ramki podawanej automatycznie (opcjonalny stół obrotowy) (mm) | 2.300 x 2.300 (3,7 kg/m) / 2.500 x 2.500 (2,8 kg/m) |
| Minimalne wymiary ramki, miara zewnętrzna (mm) | 350 x 350 |
| Minimalne wymiary ramki, miara wewnętrzna (mm) | 210 x 210 |
| Maksymalna wysokość profilu (mm) | 200 |
| Minimalna wysokość profilu (mm) | 35 |
| Maksymalna szerokość profilu (mm) | 150 |

OSTRZE

| | |
|---------------------------------------|-------|
| Średnica ostrza (mm) | 275 |
| Średnica wałka z uchwytem ostrza (mm) | 32 |
| Prędkość ostrza (obr/min) | 3.000 |
| Moc elektrowrzeciona (kW) | 1,1 |

ZABEZPIECZENIA I OSŁONY

| | |
|--|---|
| System barier fotoelektrycznych do ochrony dostępu do strefy roboczej dla automatycznego i półautomatycznego EV 4A | ● |
| Ogrodzenie obwodowe dla automatycznego i półautomatycznego EV 4A | ● |

PODSTAWA

| | |
|--|---|
| Podstawa ze stali spawanej elektrycznie i normalizowanej | ● |
|--|---|

WYMIARY GABARYTOWE I MOC

| | |
|---|-----------------------|
| Wymiar zewnętrzny (szerokość x długość x wysokość) (mm), wersja ręczna | 3.560 x 3.780 x 2.250 |
| Wymiar zewnętrzny (szerokość x długość x wysokość) (mm), ze stołem obrotowym | 4.550 x 6.170 x 2.250 |
| Wymiar zewnętrzny (szerokość x długość x wysokość) (mm), ze stołem obrotowym i stołem do wyciągania | 5.530 x 9.000 x 2.250 |
| Waga (kg), wersja ręczna | 2.100 |
| Waga (kg), ze stołem obrotowym | 3.000 |
| Waga (kg), ze stołem obrotowym i stołem do wyciągania | 3.400 |
| Średni pobór mocy (kW), wersja ręczna | 8 |
| Średni pobór mocy (kW), ze stołem obrotowym / ze stołem obrotowym i stołem do wyciągania | 10 |
| Zużycie powietrza (NI/min), wersja ręczna | 80 |
| Zużycie powietrza (NI/min), ze stołem obrotowym / ze stołem obrotowym i stołem do wyciągania | 110 |

włączony ● dostępny ○