

ANWENDUNGSPROFIL

ROBOTERAKTUATOR



Die Beliebtheit von kollaborierenden Robotern (Cobots) hat dazu geführt, dass zahlreiche Roboter im humanoiden Stil in verschiedenen häuslichen und industriellen Umgebungen verwendet werden. Die Roboterachsen erfordern kompakte, leise und leistungsdichte Aktuatoren mit hoher Leistungsdichte und einem ruhigen, gleichmäßigen, vibrationsarmen Betrieb. Die meisten Cobots verfügen über 4–6 Bewegungsachsen: Basis, Knie, Arm, Schulter, Handgelenk und Endeffektor.

Ein chinesischer Hersteller von humanoiden und Industrierobotern bat Portescap um die Bereitstellung von Motoren für die Arm- und Kniegelenke mehrerer Roboterdesigns. Portescap arbeitete mit dem Kunden zusammen, um die Leistung zu verbessern und die Kosteneffizienz zu erhöhen. Um die kritischen Anforderungen an Leistungsdichte und einen geringen Geräuschpegel zu erfüllen, wurden der Athlonix™ 24DCT DC-Bürstenmotor und der MR2-Encoder für die Aktuatoren ausgewählt. Neodym-Magnete sorgten für die nötige Leistungsdichte und erhöhten das verfügbare Drehmoment um 20 % gegenüber dem Motor eines anderen Herstellers. Kohlebürsten mit gleichbleibender Federkraft reduzieren den Geräuschpegel und verlängern die Lebensdauer des Motors. Portescap nutzte seine globale Lieferkette, um die besten Komponenten zu beschaffen, um die Kostenziele des Kunden zu erfüllen.

Motor- Highlights

- Eisenlose Ausführung
- Hohe Leistungsdichte
- Geräuscharme und langlebige Kohlebürsten
- Magnetoresistiver Encoder

Anwendungsunterstützung

Vollständige Liste der globalen Vertriebsstellen:
portescap.com/de-de/kontaktieren-sie-uns

Portescap