

ESPECIFICACION INICIAL

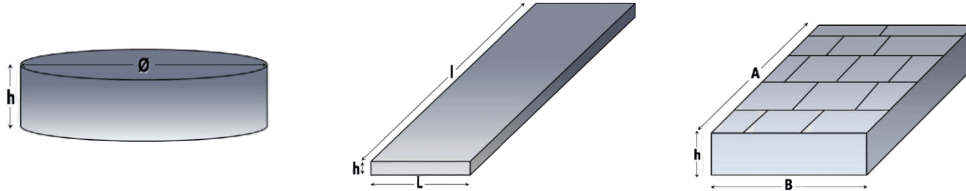
CoboTool



Empresa - Customer

Contacto - Contact

Producto(s) a manipular - Product(s) to be handled



	Ø	h	L	l	A	B	Peso / Weight
Min							
Max							

Presencia de agua o aceite en la superficie de contacto con el Gripper?
Presence of water or oil on the surface of contact with the Gripper?

¿Manipulación por capas? - Handling per layer? Si / Yes No

i Imprescindible adjuntar fotografías de los productos y/o el 3D de la pieza y de las capas
Product pictures required and 3D of the layers

En caso de manipulación por capas, adjuntar los patrones de paletización / In case of handling by layers, please joint pallet patterns

Aplicación - Application

Robot: Modelo, Marca e ISO de la muñeca
Robot: Model, Brand & Wrist's ISO

Necesidad de cambio rápido / Need for quick changer Manual / Manual Neumático / Pneumatic Eléctrico / Electric

La herramienta debe ser / Tool must be Colaborativa / Collaborative Cooperativa / Cooperative

Nº ciclos por minuto - Nº of cycles per minute

¿Necesidad sistema de fijación al robot? - Attachment needed

Descripción de la aplicación
Application's description

Necesidades / Needs SI / YES NO SI / YES NO

Control de fuerza / Force control	Protección IP / IP protection
Control de posición / Position control	Certificación IPA / IPA certification
Detección de objeto / Object detection	Solución eléctrica / Electrical solution
Fuerza constante / Constant force	Solución neumática / Pneumatic solution
Certificación FDA / FDA certification	Centro de gravedad desplazado / Shifted center of gravity

Responsable GIB - GIB Salesman

Carrer Dels Oficis Nº5 | 08850 | Gavá-Barcelona | España
Tel.: + 34 936836599 | info.es@gimatic.com