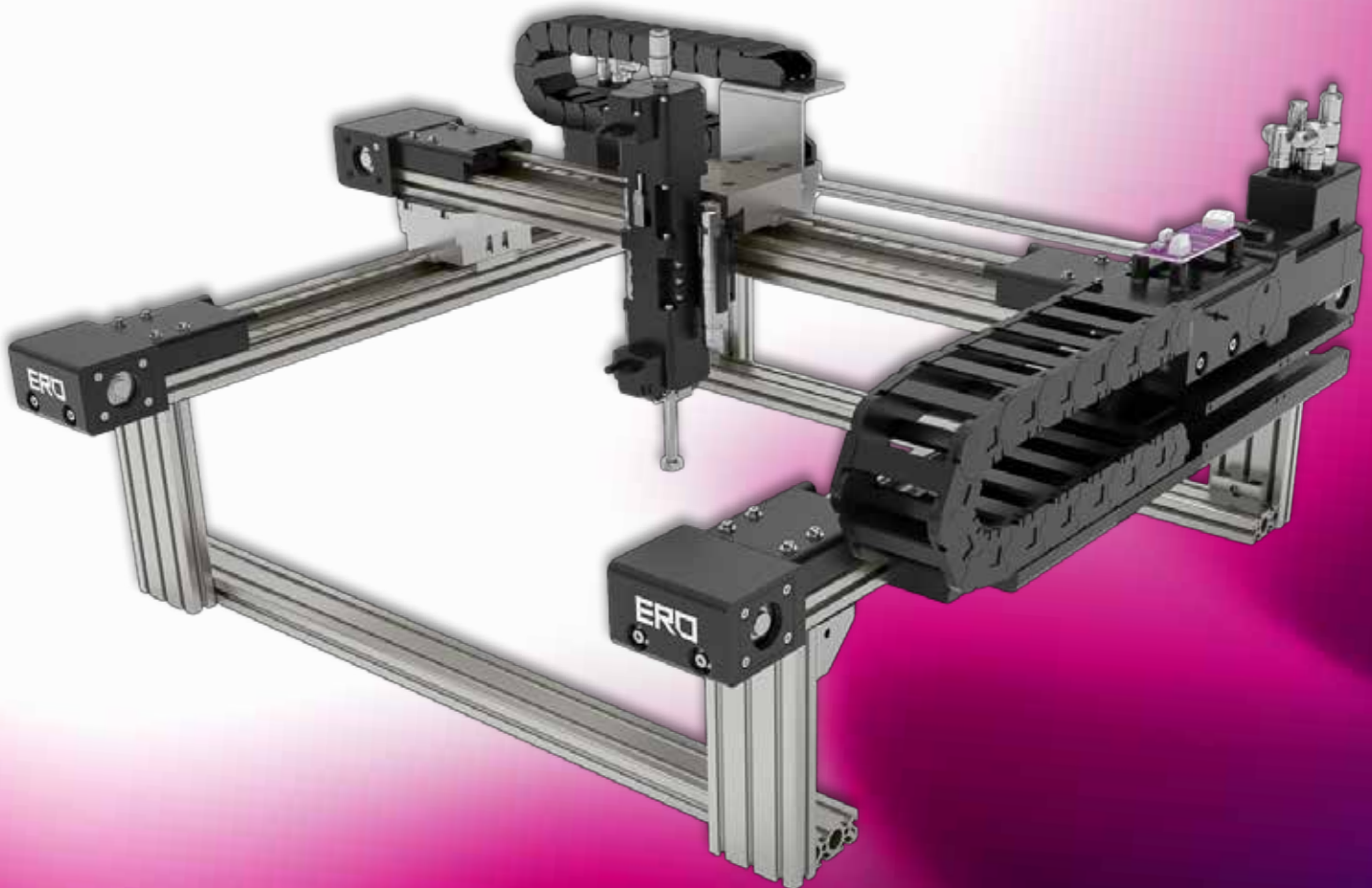


ERO

BOTICS

Einfach integrierbar.
Linearroboter.



Linearroboter. Einfach integrierbar.

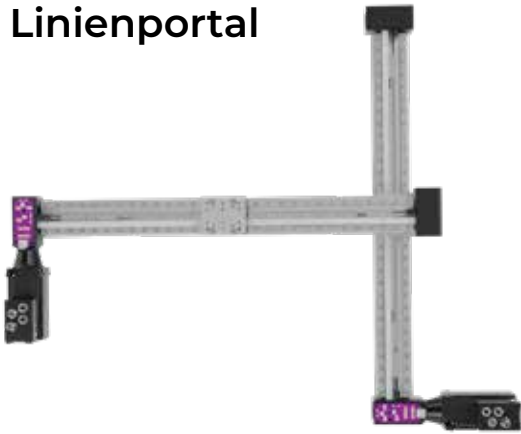
Kritische Punkte in der Systemintegration. Klare ERO Botics-Lösungen.

Hürde	Was bedeutet das?	ERO Botics Lösung
Schnittstellenchaos	Systeme kommunizieren unzuverlässig. Integration kostet Zeit.	ERO Botics Lösung Vordefinierte, getestete Schnittstellen & Mechanik / Steuerungspakete.   
Keine Standards	Jede Anwendung nutzt andere Logiken und Tools.	Echtzeit Steuerung Motorcortex.io + wiederverwendbare Templates.
Kabelmanagement	Häufigster Ausfallgrund. Stillstände & Serviceaufwand.	Echtzeit Steuerung Motorcortex.io + wiederverwendbare Templates.
Sicherheit & Haftung	Normen, Verantwortlichkeiten unklar.	Abgestimmte Energieketten & Kabelführung, getestet & dokumentiert.
Fachkräftemangel	Weniger Know-how für Bedienung & Wartung.	Fertige, geprüfte Sicherheitskonzepte, dokumentiert & abnahmefähig.
Kostenrisiken	Integration frisst Budget, Aufwand schwer planbar.	Einfache Bedienoberflächen + Digitaler Zwilling für schnelle Einarbeitung.
Dokumentation & CAD	Daten fehlen oder kosten Zeit.	Komplette Systempakete aus einer Hand mit klarer Kalkulation.

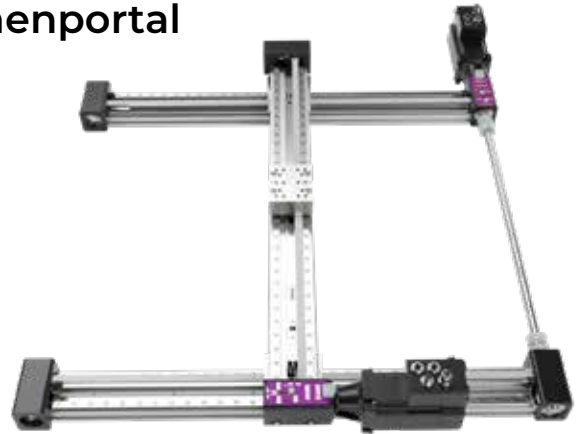
ERO Botics Linearroboter.

3 einfach integrierbare Lösungen.

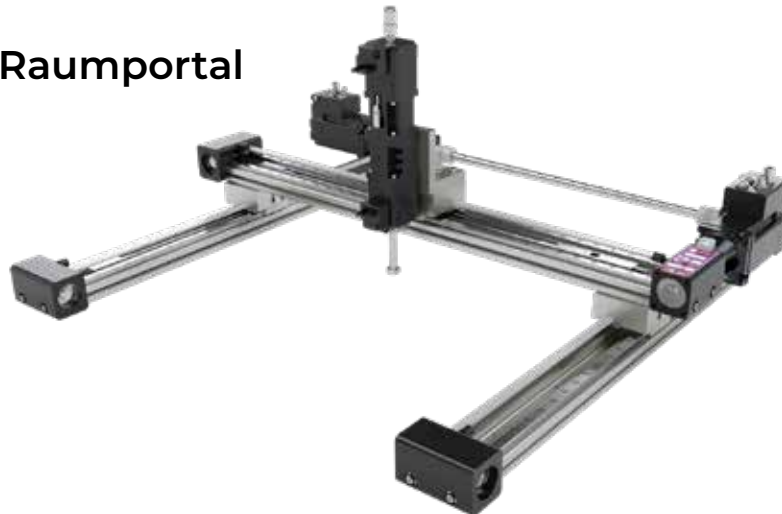
Linienportal



Flächenportal



Raumportal



Technik kompakt:



Bis zu 100Kg Nutzlast



Bis zu 4000x4000x1000 mm Reichweite



Bis zu 5 Freiheitsgrade



Geschwindigkeit bis zu 20 Picks /min



Wiederholgenauigkeit +/- 0.5mm



Umgebungstemperatur 0-50°C

ERO Botics Projektcheck

Vor der Anfrage klären. Technische Anforderungen entscheiden.

1. Welche Aufgabe soll die Applikation erfüllen?

Beispiel: Pin aus einem Tray in ein einen anderen Tray ablegen, Erfassung eines Messpunkts, Löten, Kleben, Schweißen, ...

Eigene Beschreibung:

2. Welche Gewichte werden bewegt?

Bewegte Masse meines Aufbaus beträgt:

_____ Gramm

3. Arbeitsraum/Befahrbarer Raum der Applikation

Länge (Y): _____ mm

Breite (X): _____ mm

Höhe (Z): _____ mm

4. Geschwindigkeiten

☐ Pics/ Sekunde: _____

☐ Meter/Sekunde je Achse: _____

☐ Weitere Angaben: _____

5. Mechanik: Achssystem

☐ ohne Antriebstechnik

☐ mit Antriebstechnik

☐ mit Antriebstechnik und Ansteuerung

6. Geforderte Wiederholgenauigkeit

Beispiel: 0,01 bis 1 mm

Wert: _____

7. Weitere Zeichnungen/Unterlagen in der Anlage

☐ ja

☐ nein

Anmerkungen/ Beschreibung der Applikation:

QR Code scannen

- Projektcheck ausfüllen und absenden
- Beratung erhalten



Bei weiteren Fragen:

ERO-Führungen GmbH | Weißkreuzstraße 16 | 79843 Löffingen-Unadingen
Tel.: +49 7707 158-0 | info@ero-fuehrungen.de | www.ero-botics.com

