



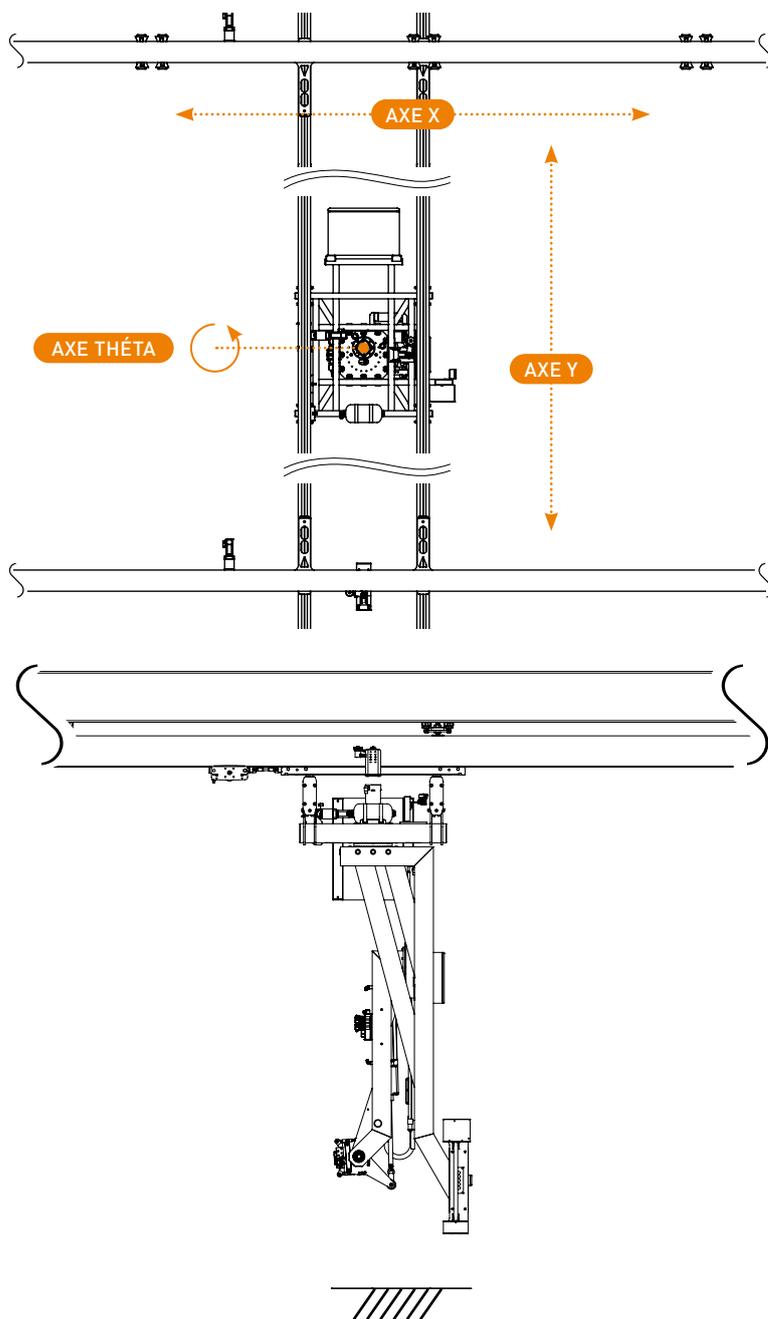
**RB3D**  
we multiply your capacity

4A  
350

LE MANIPULATEUR 4.0

[www.rb3d.com](http://www.rb3d.com)

VUE DE DESSUS  
AVEC STRUCTURE  
PORTEUSE



VUE DE PROFIL

4A  
350

## COBOT MANIPULATEUR 4A350, L'ASSISTANCE PARAMETRABLE ET SANS INERTIE !

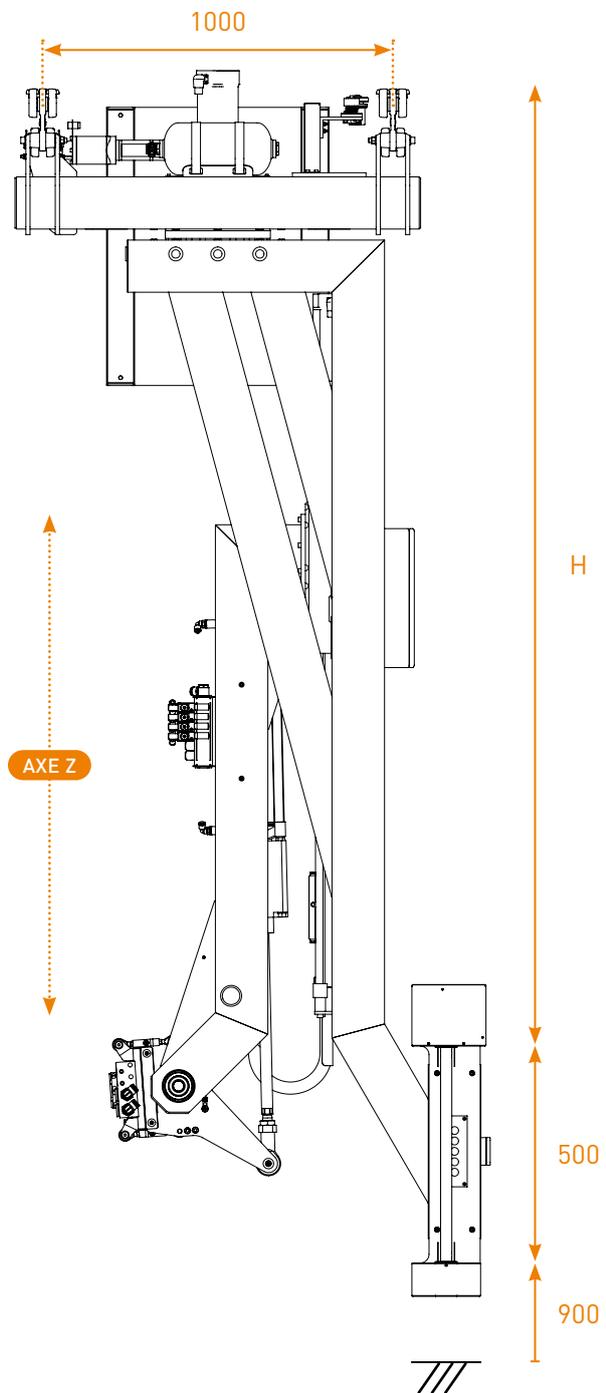
### SANS INERTIE ET PRECIS

Le cobot 4A350 est l'assistant de manipulation de charges de l'usine du futur. Ses 4 axes motorisés X, Y, Z et Thêta, permettent de déplacer des charges lourdes et volumineuses sans aucun effet d'inertie pour l'utilisateur.

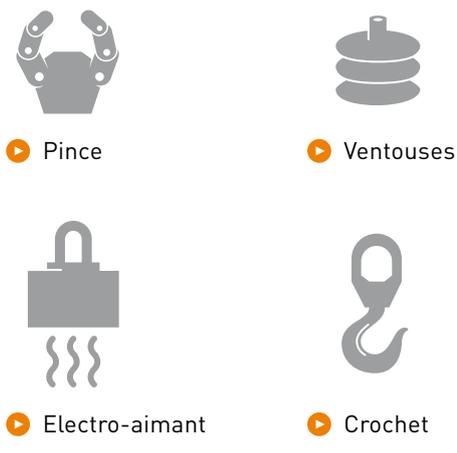
La conduite du cobot 4A350 est sans effort, ergonomique et intuitive. Le traitement temps réel de la mesure de la force appliquée sur la gouverne rend l'usage simple, rassurant et efficace.

La souplesse et la puissance des motorisations électriques embarquées permettent ainsi des mises en mouvements immédiates et fluides, tout en gardant un contrôle parfait des trajectoires. A cet effet, la position des commandes est particulièrement étudiée pour dégager un angle de vue optimal pour l'opérateur.

VUE DE PROFIL  
DU MANIPULATEUR



PRÉHENSEURS POSSIBLES



SUR ET PARAMETRABLE

Compatible avec toutes les technologies de préhenseur, le 4A350 dispose aussi d'une détection de bonne prise des pièces. La gouverne est équipée d'une fonction de présence main, pour autoriser la mise en mouvement et l'arrêt sûr (SiI2, PL D) des servomoteurs. Ainsi des accélérations maîtrisées permettent un positionnement rapide et précis du cobot 4A350, sans risque de perte de la charge. La position exacte est connue en temps réel grâce aux codeurs des axes et au Réseau ETHERCAT embarqué. On peut ainsi paramétrer des fonctions d'assistance au guidage ou des actions semi-automatiques du préhenseur, en fonction de l'endroit où se trouve le manipulateur.

Ceci permet d'optimiser le temps de manipulation et la productivité. Le cobot 4A350 est conforme à la directive machine 2006/42 CE.

DONNÉES TECHNIQUES

|                       | Mini                      | Maxi    |
|-----------------------|---------------------------|---------|
| Longueur rails axe X  | 4 m                       | 30 m    |
| Longueur rails axe Y  | 4 m                       | 12 m    |
| Course axe Z          | 500 mm                    | 2000 mm |
| Hauteur H             | 1500 mm                   | 3000 mm |
| Rotation axe Thêta    | 0°                        | 340°    |
| Accélération (X,Y,Z)  | 1 m/s <sup>2</sup>        |         |
| Vitesse axes (X,Y,Z)  | 1 m/s                     |         |
| Poids du manipulateur | 400 kg                    | 750 kg  |
| CMU                   | 50 kg                     | 300 kg  |
| Effort opérateur      | 5 N                       | < 50 N  |
| Alimentation          | 400 V / 50 Hz (5 kW maxi) |         |

## FONCTIONS CARACTÉRISTIQUES



Gouverne avec présence main et détection de l'intention opérateur.



Armoire avec accès réseau et IHM (écran tactile sous Windows).



Servomoteur pour déplacement selon les axes X et Y.

## EXEMPLES DE PRÉHENSEURS



A ventouses compact.



A ventouses, largeur réglable.



A crochets mécaniques.



A pince pneumatique.



# RB3D

41 avenue de Paris, 89470 Moneteau (F)  
T. +33 (0)3 86 46 92 58 - F. +33 (0)3 86 46 00 24  
[www.rb3d.com](http://www.rb3d.com)

## RB3D, INNOVATION ET ASSISTANCE AUX EFFORTS

Notre savoir-faire nous permet de développer des solutions cobotiques innovantes adaptées aux applications de manipulations, dans un grand nombre de secteurs industriels. Nos cobots et bientôt nos exosquelettes ont pour objectif de vous apporter puissance et endurance pour augmenter votre efficacité et effectuer vos tâches manuelles pénibles sans risque de TMS.

ÉTUDE ERGONOMIQUE, DÉVELOPPEMENT DE SOLUTIONS, CONCEPTION, FABRICATION, INSTALLATION