Robótica de clasificación

Automatiza la selección física de materiales mediante reconocimiento y un robot de clasificación. Se ofrece con herramienta de succión o de agarre para adaptar la manipulación al objeto. El equipo complementa la recuperación sobre banda y se integra a la alimentación y recogida del proyecto.



Vista de la plataforma · Configuración y tamaño según versión.

DATOS DE SELECCIÓN	Succión	Agarre
Herramienta	**Succión**	**Agarre**
Diámetro de trabajo (mm)	**1600**	**1600**
Potencia de referencia (kW)	**6**	**8**

DETECCIÓN

AI

Entrada: Según material y preparación

Alimentación eléctrica adaptada al proyecto.

Selección automatizada

Extracción de objetos objetivo desde una corriente preparada mediante una herramienta de succión o agarre.

FICHA Y OPCIONES EN LÍNEA +

Clasificación complementaria

Integración de robótica en una planta para apoyar la recuperación de fracciones seleccionadas.

CONTROL PLC + HMI

Prestaciones según material y configuración. Potencia en kW; no equivale al consumo por tonelada.