

Přípustné rozměry obrobků

Samostředící svěráky, čelisti robotu

Odebírání polotovaru z pásu

Výška polotovaru:	30 - 110 mm (Nejméně 12 mm pro díly s nejnižší hmotností)
Šířka polotovaru:	16 – 57 mm (Gripper 1) 54 – 105 mm (Gripper 2)
Hmotnost polotovaru:	Nejvíce 7 kg
Možné kolize:	Těleso gripperu vs. polotovar (u vysokých polotovarů) Čelist gripperu vs. polotovar (u širokých polotovarů při nepřesné detekci) Čelist gripperu vs. sousední polotovar (při malé mezeře mezi polotovary) Nesprávná detekce kamerou při šířce menší než 16 mm

Manipulace ve svěráku shora

Výška polotovaru:	Nejméně 30 mm (Nejméně 12 mm pro díly s nejnižší hmotností)
Šířka polotovaru:	8 – 63 mm (Gripper 1) 54 – 110 mm (Gripper 2)
Možné kolize:	Čelist gripperu vs. čelist svěráku při malé hodnotě Z Pootočení polotovaru při úchopu mimo těžiště a vyšší hmotnosti polotovaru

Manipulace ve svěráku zepředu

Výška polotovaru:	Nejméně 18 mm (Gripper vodorovně) 8 – 63 mm (Gripper 1 svisle) 54 – 110 mm (Gripper 2 svisle)
Šířka polotovaru:	Nejméně 20 mm při čelistech gripperu svisle Nejméně 8 mm při čelistech gripperu vodorovně
Délka polotovaru:	Část polotovaru mezi čelistmi gripperu nejvíce 110 mm Část polotovaru před gripperem nejvíce 150 mm
Možné kolize:	Těleso gripperu vs. polotovar při větší délce polotovaru uvnitř gripperu Těleso gripperu vs. čelist svěráku při malé hodnotě Y Čelist gripperu vs. vodící plocha svěráku při malé hodnotě Z Čelist gripperu vs. čelist svěráku (případně sevření čelisti robotu ve svěráku) při malé šířce polotovaru Polotovar vs. košík AVP při ofuku s dlouhým polotovarem Pootočení polotovaru při úchopu mimo těžiště

Odložení na výstupní dopravník

Délka obrobku: Nejvíce 230 mm

