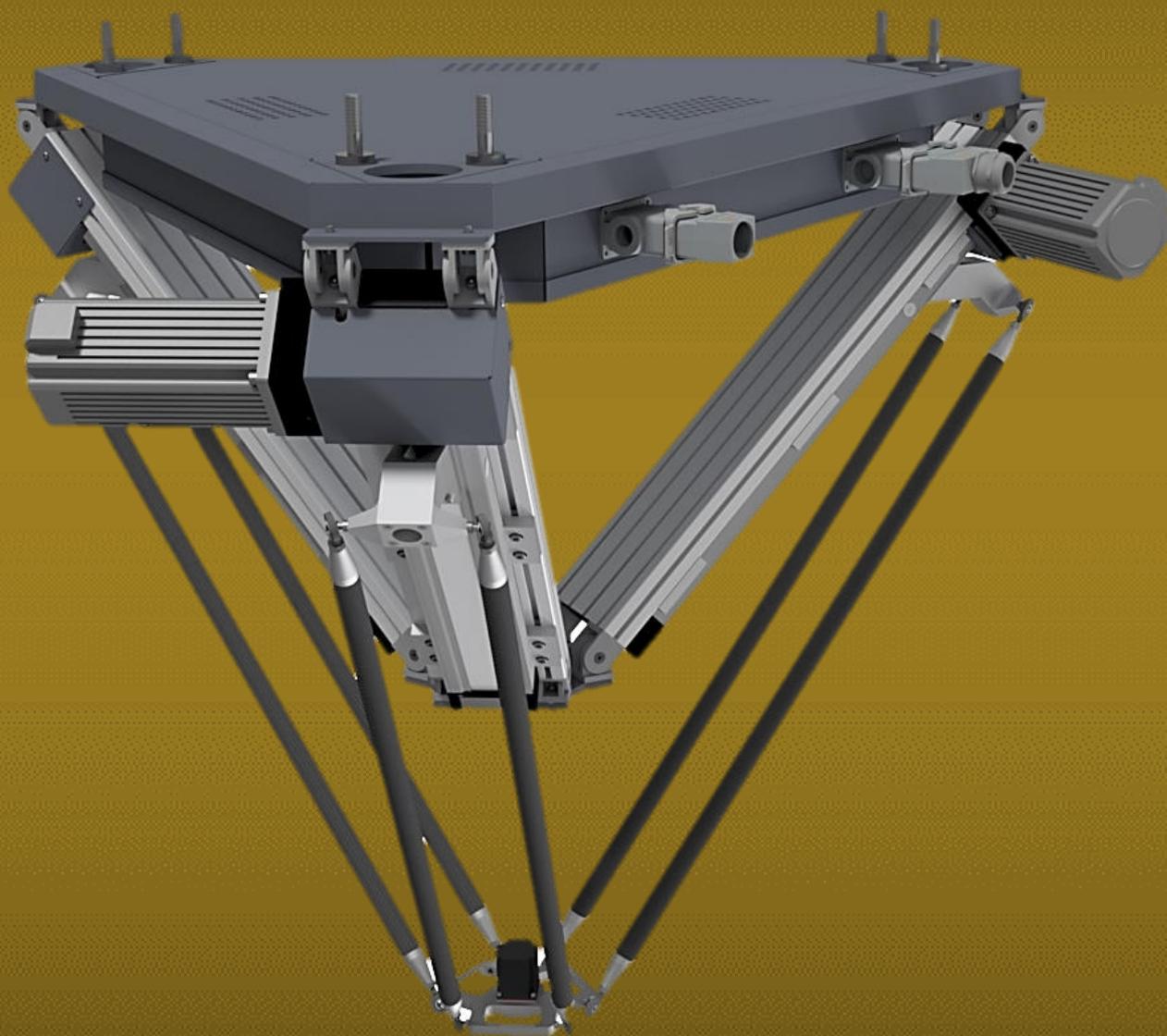


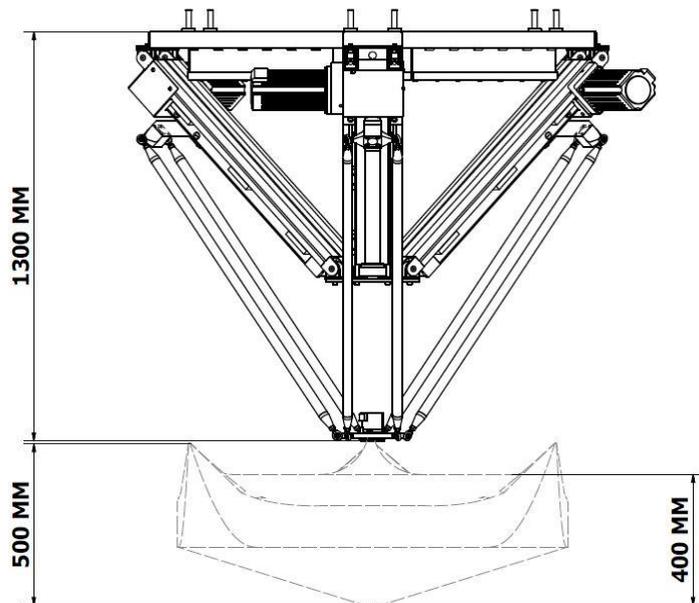
# Delta Robot

SYNCRO 600 Plus



4.0 compatible

# SYNCRO 600 Plus



## Wide Area delta robot

**SYNCRO 600 Plus** represents the overcoming of the new dimensional limit in high speed handling; the extensive work area places this robot on the operational level that few competitors are able to reach. Its particular tetrahedral geometry with inclined axes allows fluid and precise movements, following paths that were inaccessible to Delta robots until a few years ago. The particular attention to the construction and the over-dimensioning of the carbon fiber arms permits a fast and a reliable cycle, even when handling significant loads. The 2" polyurethane toothed belt movement axes are developed from the Dierre standard versions and they are coupled with servomotors without other stages. The reduced maintenance and long duration of the mechanical components have been objects of research and result for this robot family. The management of the movement is carried out, as always, by **CoordinAx** motion system by Dierre Robotics, which remains unbeatable for its ease in the programming and its precision in the use.

Mit **SYNCRO 600 Plus** werden neue dimensionale Grenzen im schnellen Handling überwunden; dank erweitertem Arbeitsbereich setzt er neue

Maßstäbe, die nur wenige Wettbewerber erfüllen können. Die charakteristische Tetraeder Konstruktion mit schräg stehenden Achsen ermöglicht reibungslose, präzise Bewegungsabläufe auf Laufwegen, die bis vor wenigen Jahren für einen Delta-Roboter undenkbar waren. Die besondere konstruktive Sorgfalt und die großzügige Bemessung der Arme aus Carbonfasern ermöglichen auch mit schweren Lasten einen schnellen und zuverlässigen Zyklus. Die Antriebsachsen mit 2"-Zahnriemen aus Polyurethan auf Aluminiumprofil sind von den Standardversionen von Dierre abgeleitet und werden ohne Stufenverbindungen mit den Servomotoren verbunden. Der extrem geringe Wartungsaufwand und die Langlebigkeit der mechanischen Teile sind das Ergebnis der für diese Roboterfamilie durchgeführten Forschung. Der Roboter wird wie immer von dem von Dierre Robotics entwickelten Bewegungssystem **CoordinAx** gesteuert, das in puncto benutzerfreundliche Programmierung und Arbeitspräzision unschlagbar ist.

### Work area:

**Square area Approx. (Z-Axes = center):** 848x848 mm

**Ellipsoidal area (Z-Axes = variable):** Diameter 1200mm

**Type of movement:** point to point – interpolated - DXF import

**Z Axes movement:** from 400mm (500mm corner points)

### Arbeitsbereich:

**Quadratischer Bereich, ca. (Z-Achsen = Mitte):** 848x848 mm

**Ellipsenförmiger Bereich (Z-Achsen = variabel):** Durchmesser 1200 mm

**Bewegungsart:** - Punkt zu Punkt - interpoliert - DXF-Import

**Z-Achsen Bewegung:** von 400 mm (500 mm Eckpunkte)

### Dimensions – Weight:

**Square Footprint:** 1500 x 1500mm

**Height:** 1300mm to 1800mm

**Weight:** 170 Kg

### Größe – Gewicht:

**Quadratische Stellfläche:** 1500 x 1500mm

**Höhe:** 1300mm - 1800mm

**Gewicht:** 170 Kg

### Control Unit:

#### Steuerung:

Multi I/O user Friendly proprietor digital 7" Touch-screen – Network remote control

Digital proprietär mit benutzerfreundlichem 7-Zoll-Touchscreen – Multi I/O – Fernbedienbar

### Load & Performance:

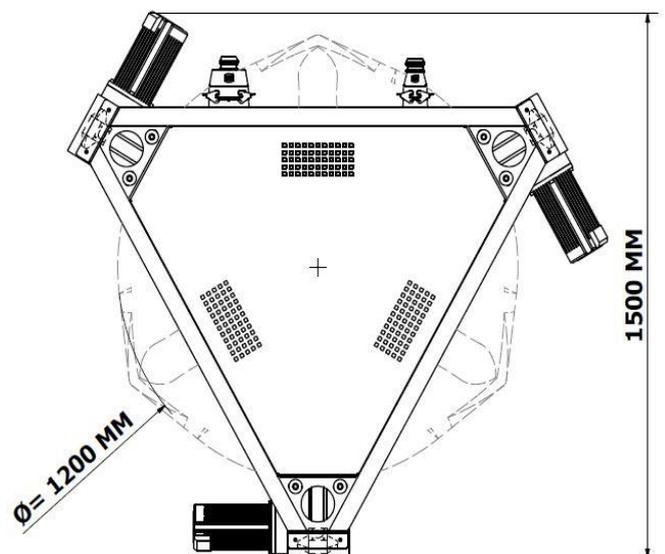
#### Tragfähigkeit & Leistung:

3Kg @ 100% performance / 5Kg @70% performance

(Acceleration > 5000mm s<sup>2</sup>)

3 kg @ 100 % Leistung 5 kg @ 70 % Leistung

(Beschleunigung > 5000 mm s<sup>2</sup>)



**Repeatability:**

**Wiederholbarkeit:**

± 0,2 @ 20°

**Optionals:**

4th Axes Theta / 4. Achse Theta-Rotation



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

Dierre Robotics srl , via Guadiana 5 – 42124 Reggio Emilia Italy – [info@dierreroobotics.com](mailto:info@dierreroobotics.com)