

로봇을 이용하여 정밀하면서도 고속의 접촉 작업, 연마 작업을 원하십니까?
로봇에 **ACF** 를 부착하면 정밀하면서도 고속의 압력제어를 할 수 있습니다.

압력제어 플랜지 **ACF**



- **ACF (Active Contact Flange)**
- 피에조 밸브로 고속정밀 압력 제어
- 10N 이하의 미세한 압력도 제어
- 6축 로봇과 인터페이스 간편
- 다양한 재료 표면의 접촉 작업



표면가공 어플리케이션
(Surface processing applications)

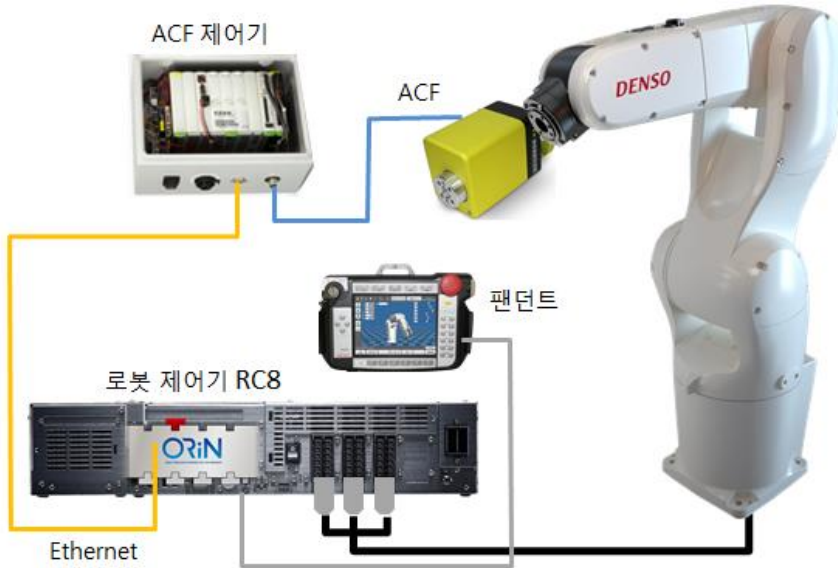
샌딩 Sanding	Buff연마 buffing	연마 polishing	그라인딩 grinding
라미네이트가공 laminating	브러싱 brushing		

섬세한 위치를 요구하는 어플리케이션
(Sensitive positioning applications)

본딩 bonding	접합 joining	도금 printing	삽입 insertion
피킹 picking	품질검사 quality inspection		



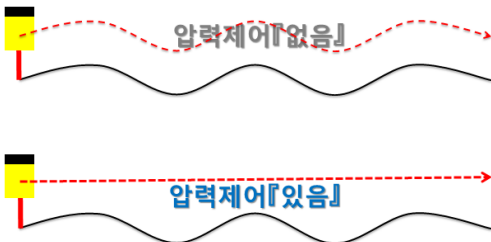
로봇 인터페이스 (DENSO 로봇의 예)



EASY 티칭 펜던트 조작



EASY 로봇 경로 생성



EASY 로봇 프로그래밍

```

Sub Main
  KebaController = CAD_AddController("KEBA", "CaoPriv.KEBA.ACF", ""
    , "Conn-eth:192.168.99.1:7070; ID=1040030000")

  SendValues = CreateArray(4, VT_R4)
  ACF Controller에 접속

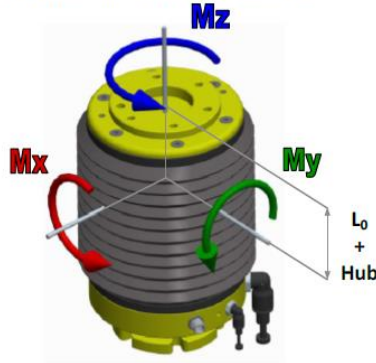
  Do
    SendValues(0) = F[1]
    SendValues(1) = F[2]
    SendValues(2) = F[3]
    SendValues(3) = F[4]
    ACF Controller에 설정값(입력)

  ReceiveValues = KebaController.Execute("SendReceive", array(F[1], F[2], F[3], F[4]))
  F[10] = F[1]
  F[11] = ReceiveValues(1)
  F[12] = ReceiveValues(2)
  F[13] = ReceiveValues(3)
  F[14] = ReceiveValues(4)
  F[0] = ReceiveValues(5)
  ACF Controller에 반영값(출력)
  
```

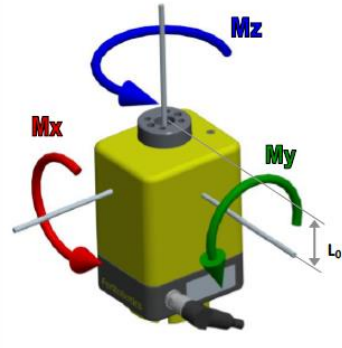


ACF 사양

ACF110, ACF120, ACF111, ACF121, ACF131



ACF110-01



	ACF110-01	ACF110	ACF120	ACF111	ACF121 ACF131
Mx max [Nm]	25	40	65	250	350
My max [Nm]	25	40	65	250	350
Mz max [Nm]	35	30	60	250	350
L0 [mm]	45	72	82	74	87

L0 means the distance between the pivotal point to the tool side flange at stroke = 0 mm.

ACF의 연결 (전용제어기 있음)

