

ROBOT D'IMPRESSION 3D BÉTON (TYPE I)

Le robot d'impression 3D béton TP1018 est un équipement de construction intelligent de pointe destiné à l'étude de l'imprimabilité des mortiers de ciment, des géopolymères et d'autres composites cimentaires. Il permet également l'impression fine de petits éléments de construction et d'aménagement paysager. Il intègre les technologies de l'information, la mécanique de précision et la science des matériaux. Il comprend l'unité d'impression, le système de convoyage, le rail, le logiciel, la cuve et la buse. Sa conception est rationnelle, ses performances complètes et son utilisation pratique.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

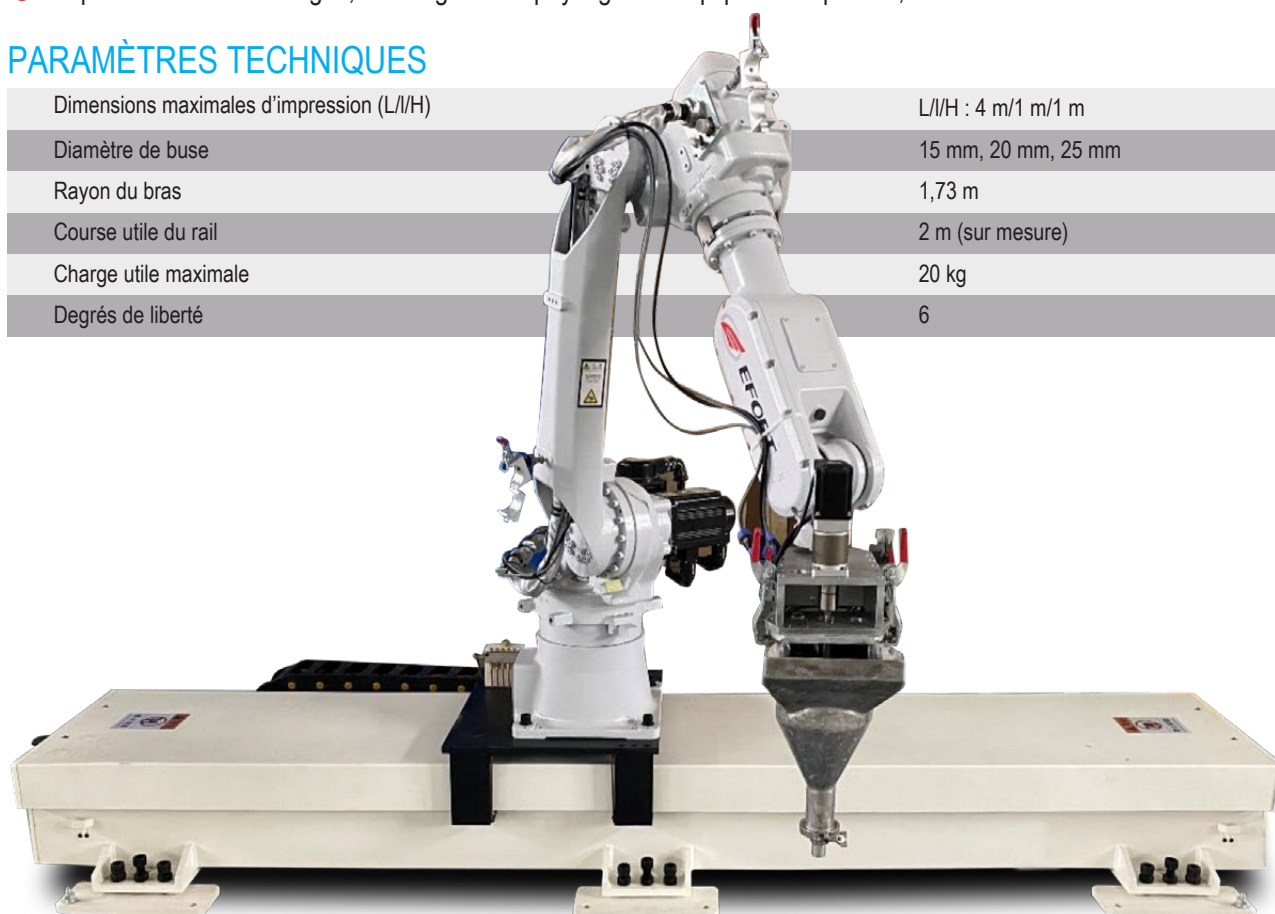
- ⊙ Pause d'impression, position définie et reprise à partir d'une hauteur spécifiée ;
- ⊙ Système indépendant de malaxage et de convoyage, facile à entretenir ;
- ⊙ Manipulateur vertical multiaxial à 6 degrés de liberté indépendants ;
- ⊙ Système de convoyage HC1018-SS à variation continue de vitesse ;
- ⊙ Plateforme mobile dédiée aux fortes charges pour une impression efficace ;
- ⊙ Logiciel de commande réactif, interface simple et utilisation aisée ;
- ⊙ Logiciel interne de tranchage 3D et de planification des trajectoires : remplissages concentrique, en boucle, linéaire ou en grille ; gestion multimodèle, tranchage groupé par couches et optimisation des trajectoires.

APPLICATIONS

- ⊙ Essais d'imprimabilité de composites cimentaires tels que mortiers de ciment et géopolymères ;
- ⊙ Impression 3D d'éléments en béton de formes spéciales et de modèles structurels ;
- ⊙ Impression 3D de coffrages, aménagements paysagers et équipements publics, etc.

PARAMÈTRES TECHNIQUES

Dimensions maximales d'impression (L//H)	L//H : 4 m/1 m/1 m
Diamètre de buse	15 mm, 20 mm, 25 mm
Rayon du bras	1,73 m
Course utile du rail	2 m (sur mesure)
Charge utile maximale	20 kg
Degrés de liberté	6



ROBOT D'IMPRESSION 3D BÉTON (TYPE II)

Le robot d'impression 3D béton TP1018 est un équipement de construction intelligent de pointe destiné à l'étude de l'imprimabilité des mortiers de ciment, des géopolymères et d'autres composites cimentaires. Il permet également l'impression fine de petits éléments de construction et d'aménagement paysager. Il intègre les technologies de l'information, la mécanique de précision et la science des matériaux. Il comprend l'unité d'impression, le système de convoyage, le rail, le logiciel, la cuve et la buse. Sa conception est rationnelle, ses performances complètes et son utilisation pratique.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

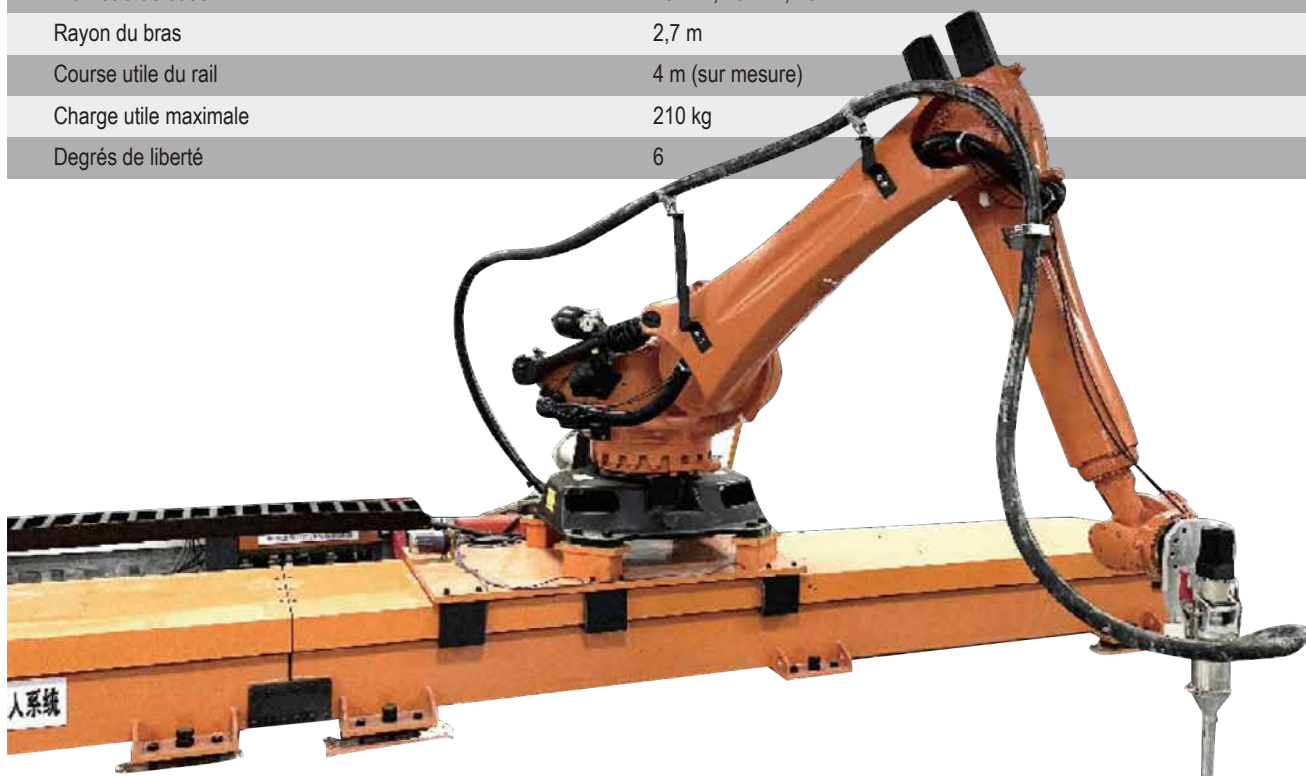
- ⊙ Pause d'impression, position définie et reprise à partir d'une hauteur spécifiée ;
- ⊙ Système indépendant de malaxage et de convoyage, facile à entretenir ;
- ⊙ Manipulateur vertical multiaxial à 6 degrés de liberté indépendants ;
- ⊙ Système de convoyage HC1018-SS à variation continue de vitesse ;
- ⊙ Plateforme mobile dédiée aux fortes charges pour une impression efficace ;
- ⊙ Logiciel de commande réactif, interface simple et utilisation aisée ;
- ⊙ Logiciel interne de tranchage 3D et de planification des trajectoires : remplissages concentrique, en boucle, linéaire ou en grille ; gestion multimodèle, tranchage groupé par couches et optimisation des trajectoires.

APPLICATIONS

- ⊙ Essais d'imprimabilité de composites cimentaires tels que mortiers de ciment et géopolymères ;
- ⊙ Impression 3D d'éléments en béton de formes spéciales et de modèles structurels ;
- ⊙ Impression 3D de coffrages, aménagements paysagers et équipements publics, etc.

PARAMÈTRES TECHNIQUES

Dimensions maximales d'impression (L//H)	L//H : 6 m/1,3 m/1,2 m
Diamètre de buse	15 mm, 20 mm, 25 mm
Rayon du bras	2,7 m
Course utile du rail	4 m (sur mesure)
Charge utile maximale	210 kg
Degrés de liberté	6



ROBOT D'IMPRESSION 3D BÉTON (TYPE III)

Le robot d'impression 3D béton TP1018 est un équipement de construction intelligent de pointe destiné à l'étude de l'imprimabilité des mortiers de ciment, des géopolymères et d'autres composites cimentaires. Il permet également l'impression fine de petits éléments de construction et d'aménagement paysager. Il intègre les technologies de l'information, la mécanique de précision et la science des matériaux. Il comprend l'unité d'impression, le système de convoyage, le rail, le logiciel, la cuve et la buse. Sa conception est rationnelle, ses performances complètes et son utilisation pratique.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- ⊙ Pause d'impression, position définie et reprise à partir d'une hauteur spécifiée ;
- ⊙ Système indépendant de malaxage et de convoyage, facile à entretenir ;
- ⊙ Manipulateur vertical multiaxial à 6 degrés de liberté indépendants ;
- ⊙ Plateforme mobile dédiée aux fortes charges pour une impression efficace ;
- ⊙ Logiciel autonome de tranchage des modèles : rapide, simple, facile à utiliser et exécutable hors ligne ;
- ⊙ Rail mobile entièrement fermé : structure stable, mouvement fluide, faible frottement, étanche à la poussière et sans entretien ;
- ⊙ Logiciel de commande réactif, interface simple et utilisation aisée ;
- ⊙ Logiciel interne de tranchage 3D et de planification des trajectoires : remplissages concentrique, en boucle, linéaire ou en grille ; gestion multimodèle, tranchage groupé par couches et optimisation des trajectoires.

APPLICATIONS

- ⊙ Essais d'imprimabilité de composites cimentaires tels que mortiers de ciment et géopolymères ;
- ⊙ Impression 3D d'éléments en béton de formes spéciales et de modèles structurels ;
- ⊙ Impression 3D de coffrages, aménagements paysagers, équipements publics et éléments préfabriqués, etc.

PARAMÈTRES TECHNIQUES

Dimensions maximales d'impression (L/I/H)	L/I/H : 9 m/1,8 m/1,5 m
Diamètre de buse	20 mm, 30 mm, 40 mm
Rayon du bras	2,7 m
Course utile du rail	6 m
Charge utile maximale	210 kg
Degrés de liberté	6



ROBOT D'IMPRESSION 3D BÉTON (TYPE IV)

Le robot d'impression 3D béton TP1018 est un équipement de construction intelligent de pointe destiné à l'étude de l'imprimabilité des mortiers de ciment, des géopolymères et d'autres composites cimentaires. Il permet également l'impression fine de petits éléments de construction et d'aménagement paysager. Il intègre les technologies de l'information, la mécanique de précision et la science des matériaux. Il comprend l'unité d'impression, le système de convoyage, le rail, le logiciel, la cuve et la buse. Sa conception est rationnelle, ses performances complètes et son utilisation pratique.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

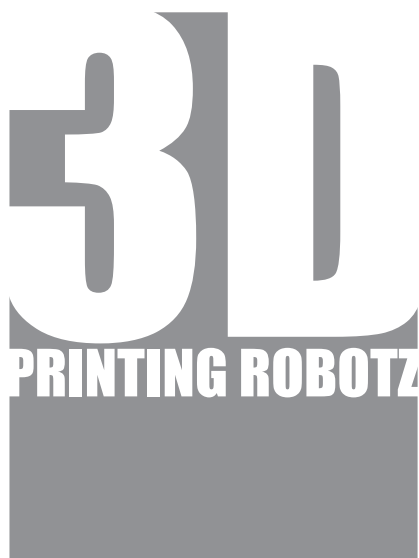
- ⊙ Pause d'impression, position définie et reprise à partir d'une hauteur spécifiée ;
- ⊙ Système indépendant de malaxage et de convoyage, facile à entretenir ;
- ⊙ Manipulateur vertical multiaxial à 6 degrés de liberté indépendants ;
- ⊙ Plateforme mobile dédiée aux fortes charges pour une impression efficace ;
- ⊙ Logiciel autonome de tranchage des modèles : rapide, simple, facile à utiliser et exécutable hors ligne ;
- ⊙ Rail mobile entièrement fermé : structure stable, mouvement fluide, faible frottement, étanche à la poussière et sans entretien ;
- ⊙ Logiciel de commande réactif, interface simple et utilisation aisée ;
- ⊙ Logiciel interne de tranchage 3D et de planification des trajectoires : remplissages concentrique, en boucle, linéaire ou en grille ; gestion multimodèle, tranchage groupé par couches et optimisation des trajectoires.

APPLICATIONS

- ⊙ Essais d'imprimabilité de composites cimentaires tels que mortiers de ciment et géopolymères ;
- ⊙ Impression 3D d'éléments en béton de formes spéciales et de modèles structurels ;
- ⊙ Impression 3D de coffrages, aménagements paysagers, équipements publics et éléments préfabriqués, etc.

PARAMÈTRES TECHNIQUES

Dimensions maximales d'impression (L//H)	L//H : 20 m/3 m/3 m
Diamètre de buse	20 mm, 30 mm, 40 mm
Rayon du bras	3,1 m
Course utile du rail	20 m
Charge utile maximale	210 kg
Degrés de liberté	6



ROBOT D'IMPRESSION 3D BÉTON (TYPE V)

Le robot d'impression 3D béton TP1018 est un équipement de construction intelligent de pointe destiné à l'étude de l'imprimabilité des mortiers de ciment, des géopolymères et d'autres composites cimentaires. Il permet également l'impression fine de petits éléments de construction et d'aménagement paysager. Il intègre les technologies de l'information, la mécanique de précision et la science des matériaux. Il comprend l'unité d'impression, le système de convoyage, le rail, le logiciel, la cuve et la buse. Sa conception est rationnelle, ses performances complètes et son utilisation pratique.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- ⊙ Pause d'impression, position définie et reprise à partir d'une hauteur spécifiée ;
- ⊙ Système indépendant de malaxage et de convoyage, facile à entretenir ;
- ⊙ Manipulateur vertical multiaxial à 6 degrés de liberté indépendants ;
- ⊙ Plateforme mobile dédiée aux fortes charges pour une impression efficace ;
- ⊙ Logiciel autonome de tranchage des modèles : rapide, simple, facile à utiliser et exécutable hors ligne ;
- ⊙ Rail mobile entièrement fermé : structure stable, mouvement fluide, faible frottement, étanche à la poussière et sans entretien ;
- ⊙ Logiciel de commande réactif, interface simple et utilisation aisée ;
- ⊙ Logiciel interne de tranchage 3D et de planification des trajectoires : remplissages concentrique, en boucle, linéaire ou en grille ; gestion multimodèle, tranchage groupé par couches et optimisation des trajectoires.

APPLICATIONS

- ⊙ Essais d'imprimabilité de composites cimentaires tels que mortiers de ciment et géopolymères ;
- ⊙ Impression 3D d'éléments en béton de formes spéciales et de modèles structurels ;
- ⊙ Impression 3D de coffrages, aménagements paysagers, équipements publics et éléments préfabriqués, etc.

PARAMÈTRES TECHNIQUES

Dimensions maximales d'impression (L//H)	L//H : 30 m/3 m/3 m
Diamètre de buse	20 mm, 30 mm, 40 mm
Rayon du bras	3,1 m
Course utile du rail	30 m
Charge utile maximale	210 kg
Degrés de liberté	6



ROBOT MOBILE D'IMPRESSION 3D BÉTON (TYPE I)

Le robot mobile d'impression 3D béton TP1019 est un équipement de construction intelligent de pointe destiné à l'étude de l'imprimabilité des mortiers de ciment, des géopolymères et d'autres composites cimentaires. Il permet aussi l'impression fine de petits éléments de construction et d'aménagement paysager. Il intègre les technologies de l'information, la mécanique de précision et la science des matériaux. Il comprend l'unité d'impression, le système de convoyage, la plateforme mobile, le rail, le logiciel, la cuve et la buse. Sa conception est rationnelle, ses performances complètes et son utilisation pratique.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- ⊙ Pause d'impression, position définie et reprise à partir d'une hauteur spécifiée ;
- ⊙ Système indépendant de malaxage et de convoyage, facile à entretenir ;
- ⊙ Manipulateur vertical multiaxial à 6 degrés de liberté indépendants ;
- ⊙ Système de convoyage HC1018-SS à variation continue de vitesse ;
- ⊙ Plateforme mobile dédiée aux fortes charges pour une impression efficace ;
- ⊙ Logiciel de commande réactif, interface simple et utilisation aisée ;
- ⊙ Logiciel interne de tranchage 3D et de planification des trajectoires : remplissages concentrique, en boucle, linéaire ou en grille ; gestion multimodèle, tranchage groupé par couches et optimisation des trajectoires.

APPLICATIONS

- ⊙ Essais d'imprimabilité de composites cimentaires tels que mortiers de ciment et géopolymères ;
- ⊙ Impression 3D d'éléments en béton de formes spéciales et de modèles structurels ;
- ⊙ Impression 3D de coffrages, aménagements paysagers et équipements publics, etc.



PARAMÈTRES TECHNIQUES

Dimensions maximales d'impression (L/H)	L/H : 4 m/1 m/1 m
Diamètre de buse	15 mm, 20 mm, 25 mm
Rayon du bras	1,73 m
Course utile du rail	2 m (sur mesure)
Charge utile maximale	20 kg
Degrés de liberté	6

ROBOT MOBILE D'IMPRESSION 3D BÉTON (TYPE II)

Le robot mobile d'impression 3D béton TP1019 est un équipement de construction intelligent de pointe destiné à l'étude de l'imprimabilité des mortiers de ciment, des géopolymères et d'autres composites cimentaires. Il permet aussi l'impression fine de petits éléments de construction et d'aménagement paysager. Il intègre les technologies de l'information, la mécanique de précision et la science des matériaux. Il comprend l'unité d'impression, le système de convoyage, la plateforme mobile, le rail, le logiciel, la cuve et la buse. Sa conception est rationnelle, ses performances complètes et son utilisation pratique.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- ⊙ Pause d'impression, position définie et reprise à partir d'une hauteur spécifiée ;
- ⊙ Système indépendant de malaxage et de convoyage, facile à entretenir ;
- ⊙ Manipulateur vertical multiaxial à 6 degrés de liberté indépendants ;
- ⊙ Système de convoyage HC1018-SS à variation continue de vitesse ;
- ⊙ Plateforme mobile dédiée aux fortes charges pour une impression efficace ;
- ⊙ Logiciel de commande réactif, interface simple et utilisation aisée ;
- ⊙ Logiciel interne de tranchage 3D et de planification des trajectoires : remplissages concentrique, en boucle, linéaire ou en grille ; gestion multimodèle, tranchage groupé par couches et optimisation des trajectoires.

APPLICATIONS

- ⊙ Essais d'imprimabilité de composites cimentaires tels que mortiers de ciment et géopolymères ;
- ⊙ Impression 3D d'éléments en béton de formes spéciales et de modèles structurels ;
- ⊙ Impression 3D de coffrages, aménagements paysagers et équipements publics, etc.



PARAMÈTRES TECHNIQUES

Dimensions maximales d'impression (L/I/H)	L/I/H : 6 m/1,3 m/1,2 m
Diamètre de buse	15 mm, 20 mm, 25 mm
Rayon du bras	1,92 m
Course utile du rail	4 m (sur mesure)
Charge utile maximale	10 kg
Degrés de liberté	6

ROBOT MOBILE D'IMPRESSION 3D BÉTON (TYPE III)

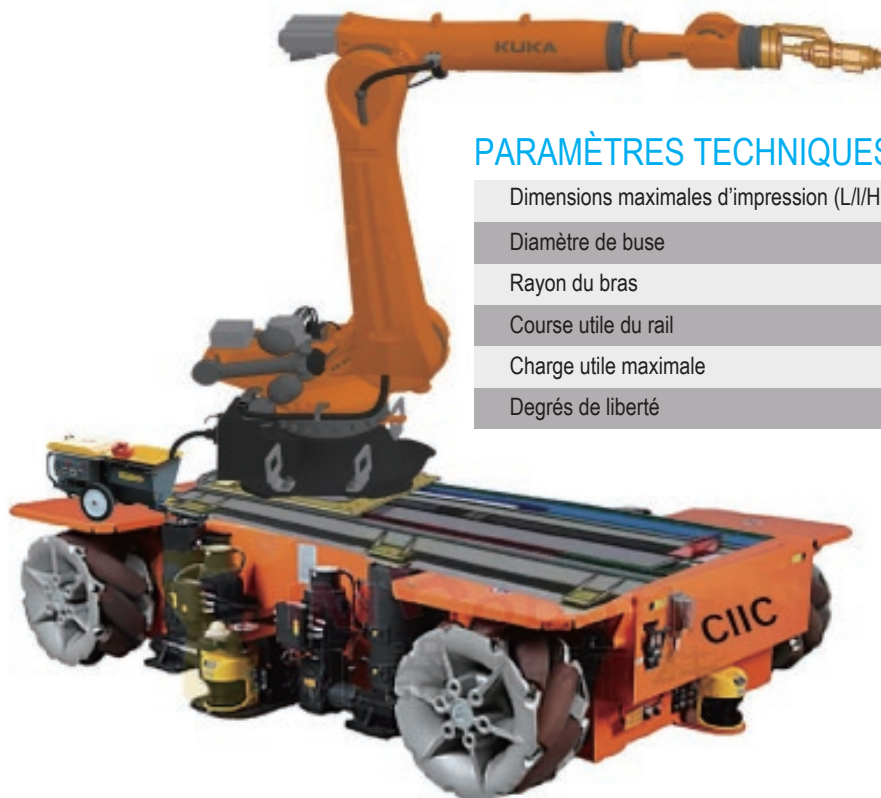
Le robot mobile d'impression 3D béton TP1019 est un équipement de construction intelligent de pointe. Il permet d'imprimer en 3D des poutres, poteaux, dalles, murs et autres éléments de bâtiment, ainsi que des éléments architecturaux et paysagers. Il intègre les technologies de l'information, la mécanique de précision et la science des matériaux. Il comprend l'unité d'impression, le système de convoyage, la plateforme mobile, la buse, le rail, le logiciel et la cuve. Sa conception est rationnelle, ses performances complètes et son utilisation pratique.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- ⊙ Pause d'impression, position définie et reprise à partir d'une hauteur spécifiée ;
- ⊙ Système indépendant de malaxage et de convoyage, facile à entretenir ;
- ⊙ Manipulateur vertical multiaxial à 6 degrés de liberté indépendants ;
- ⊙ Plateforme mobile dédiée aux fortes charges pour une impression efficace ;
- ⊙ Logiciel autonome de tranchage des modèles : rapide, simple, facile à utiliser et exécutable hors ligne ;
- ⊙ Rail mobile entièrement fermé : structure stable, mouvement fluide, faible frottement, étanche à la poussière et sans entretien ;
- ⊙ Logiciel de commande réactif, interface simple et utilisation aisée ;
- ⊙ Logiciel interne de tranchage 3D et de planification des trajectoires : remplissages concentrique, en boucle, linéaire ou en grille ; gestion multimodèle, tranchage groupé par couches et optimisation des trajectoires.

APPLICATIONS

- ⊙ Essais d'imprimabilité de composites cimentaires tels que mortiers de ciment et géopolymères ;
- ⊙ Impression 3D d'éléments en béton de formes spéciales et de modèles structurels ;
- ⊙ Impression 3D de coffrages, aménagements paysagers, équipements publics et éléments préfabriqués, etc.

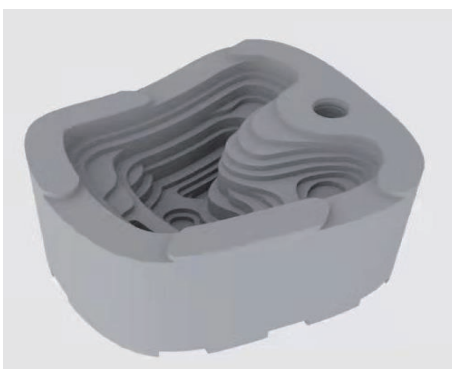
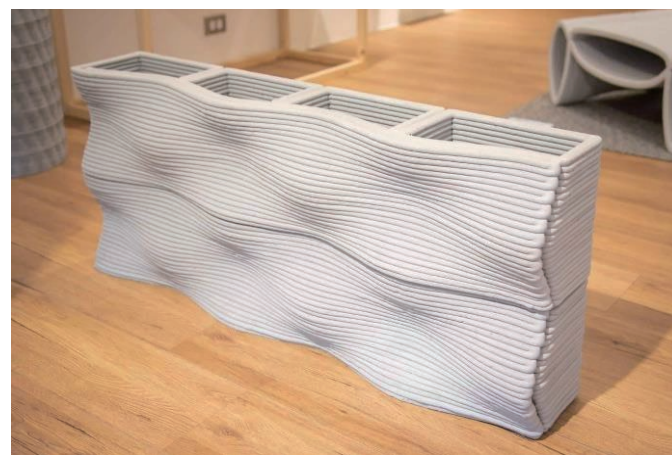
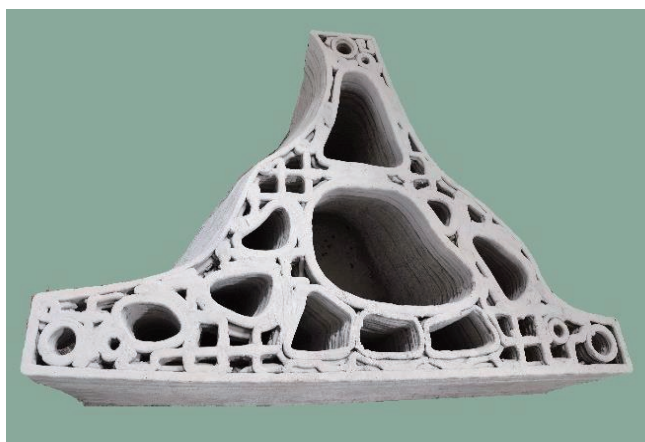


PARAMÈTRES TECHNIQUES

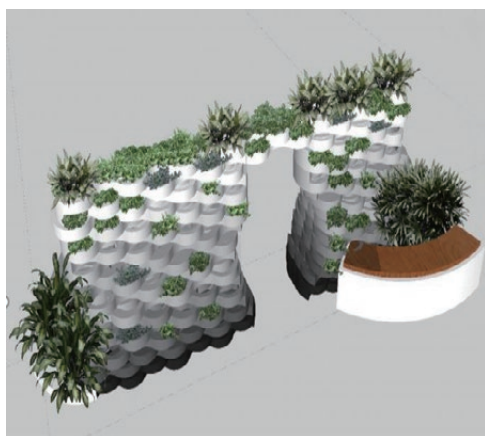
Dimensions maximales d'impression (L/I/H)	L/I/H : 6 m/2,5 m/3 m
Diamètre de buse	20 mm, 30 mm, 40 mm
Rayon du bras	3,1 m
Course utile du rail	2 m
Charge utile maximale	210 kg
Degrés de liberté	6



IMPRESSION 3D D'ÉLÉMENTS DE FORME SPÉCIALE ET DE MODÈLES STRUCTURELS



**IMPRESSION 3D DE COFFRAGES,
AMÉNAGEMENTS PAYSAGERS ET ÉQUIPEMENTS PUBLICS**



SINCE 2006

ZHUOZHOU TIANPENG INSTRUMENT MANUFACTURING CO., LTD.
Website: www.testmould.com Tel: +86-312-3852880