

ROBOT DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO (TIPO I)

El robot de impresión 3D de concreto TP1018 es un equipo inteligente avanzado para la construcción, destinado a investigar la imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios, así como a imprimir con precisión componentes pequeños y elementos paisajísticos. Integra tecnologías de la información, mecánica de precisión y ciencia de materiales. Está compuesto por el robot, el sistema de transporte, el riel, el software, el depósito y la boquilla. Su diseño es racional, completo, práctico y fácil de usar.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

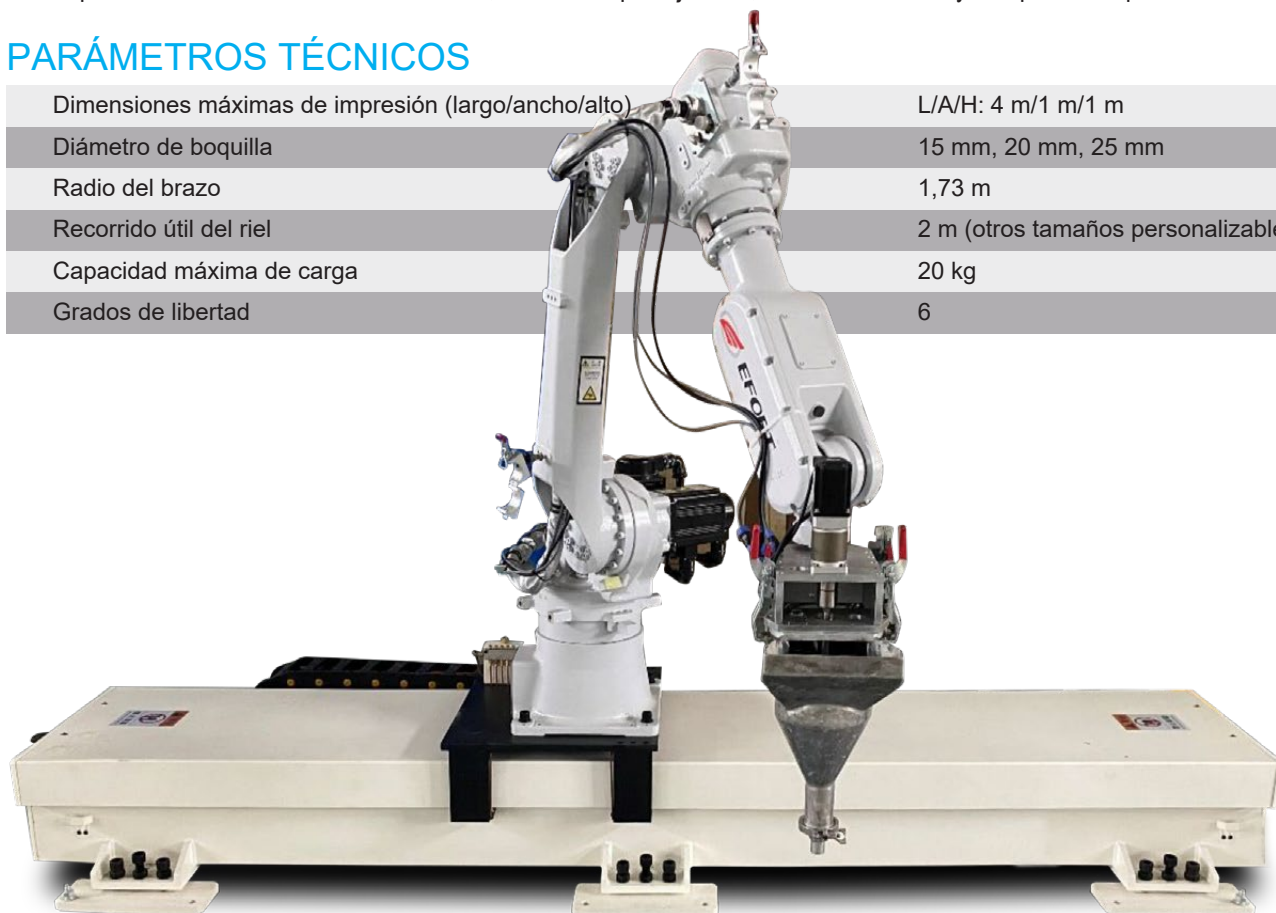
- Admite pausa, posicionamiento específico e inicio de impresión desde una altura definida.
- Sistema independiente de mezcla y transporte, de fácil mantenimiento.
- Manipulador vertical multiarticulado con seis grados de libertad independientes.
- Sistema de transporte HC1018-SS con regulación continua de velocidad.
- Plataforma móvil de gran capacidad para una impresión eficiente.
- Software de control de respuesta rápida, interfaz sencilla y operación práctica.
- Software propio de corte 3D y planificación de rutas con varios patrones de relleno; admite múltiples modelos y cortes por capas, y optimiza las trayectorias de impresión.

APLICACIONES

- Ensayos de imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios.
- Impresión 3D de elementos de concreto con geometrías especiales y modelos estructurales.
- Impresión 3D de moldes de construcción, elementos paisajísticos, mobiliario urbano y componentes prefabricados.

PARÁMETROS TÉCNICOS

Dimensiones máximas de impresión (largo/ancho/alto)	L/A/H: 4 m/1 m/1 m
Diámetro de boquilla	15 mm, 20 mm, 25 mm
Radio del brazo	1,73 m
Recorrido útil del riel	2 m (otros tamaños personalizables)
Capacidad máxima de carga	20 kg
Grados de libertad	6



ROBOT DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO (TIPO II)

El robot de impresión 3D de concreto TP1018 es un equipo inteligente avanzado para la construcción, destinado a investigar la imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios, así como a imprimir con precisión componentes pequeños y elementos paisajísticos. Integra tecnologías de la información, mecánica de precisión y ciencia de materiales. Está compuesto por el robot, el sistema de transporte, el riel, el software, el depósito y la boquilla. Su diseño es racional, completo, práctico y fácil de usar.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

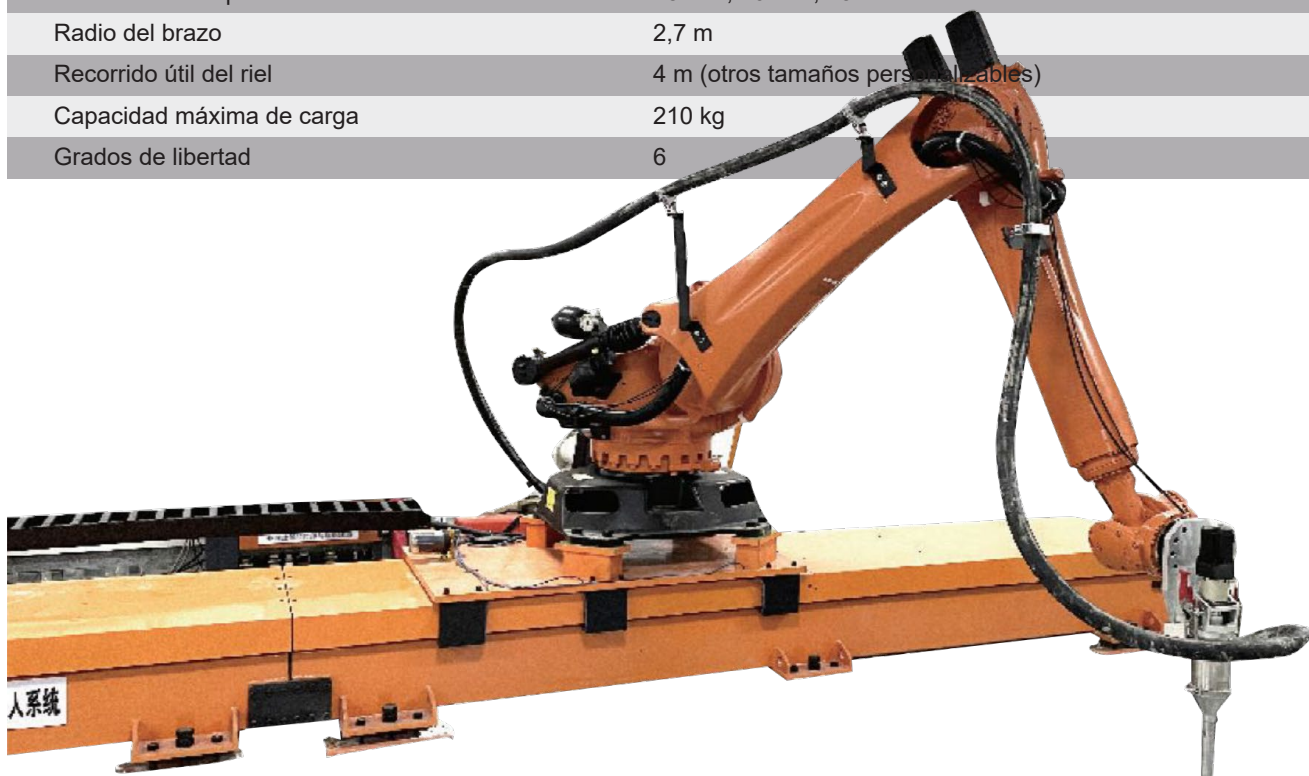
- Admite pausa, posicionamiento específico e inicio de impresión desde una altura definida.
- Sistema independiente de mezcla y transporte, de fácil mantenimiento.
- Manipulador vertical multiarticulado con seis grados de libertad independientes.
- Sistema de transporte HC1018-SS con regulación continua de velocidad.
- Plataforma móvil de gran capacidad para una impresión eficiente.
- Software de control de respuesta rápida, interfaz sencilla y operación práctica.
- Software propio de corte 3D y planificación de rutas con varios patrones de relleno; admite múltiples modelos y cortes por capas, y optimiza las trayectorias de impresión.

APLICACIONES

- Ensayos de imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios.
- Impresión 3D de elementos de concreto con geometrías especiales y modelos estructurales.
- Impresión 3D de moldes de construcción, elementos paisajísticos, mobiliario urbano y componentes prefabricados.

PARÁMETROS TÉCNICOS

Dimensiones máximas de impresión (largo/ancho/alto)	L/A/H: 6 m/1,3 m/1,2 m
Diámetro de boquilla	15 mm, 20 mm, 25 mm
Radio del brazo	2,7 m
Recorrido útil del riel	4 m (otros tamaños personalizables)
Capacidad máxima de carga	210 kg
Grados de libertad	6



ROBOT DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO (TIPO III)

El robot de impresión 3D de concreto TP1018 es un equipo inteligente avanzado para la construcción, destinado a investigar la imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios, así como a imprimir con precisión componentes pequeños y elementos paisajísticos. Integra tecnologías de la información, mecánica de precisión y ciencia de materiales. Está compuesto por el robot, el sistema de transporte, el riel, el software, el depósito y la boquilla. Su diseño es racional, completo, práctico y fácil de usar.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- ⊙ Admite pausa, posicionamiento específico e inicio de impresión desde una altura definida.
- ⊙ Sistema independiente de mezcla y transporte, de fácil mantenimiento.
- ⊙ Manipulador vertical multiarticulado con seis grados de libertad independientes.
- ⊙ Plataforma móvil de gran capacidad para una impresión eficiente.
- ⊙ Software independiente de corte, rápido, sencillo, fácil de operar y apto para trabajo sin conexión.
- ⊙ Riel móvil totalmente cerrado, estable, suave, de baja fricción, protegido contra polvo y sin mantenimiento.
- ⊙ Software de control de respuesta rápida, interfaz sencilla y operación práctica.
- ⊙ Software propio de corte 3D y planificación de rutas con varios patrones de relleno; admite múltiples modelos y cortes por capas, y optimiza las trayectorias de impresión.

APLICACIONES

- ⊙ Ensayos de imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios.
- ⊙ Impresión 3D de elementos de concreto con geometrías especiales y modelos estructurales.
- ⊙ Impresión 3D de moldes de construcción, elementos paisajísticos, mobiliario urbano y componentes prefabricados.

PARÁMETROS TÉCNICOS

Dimensiones máximas de impresión (largo/ancho/alto)	L/A/H: 9 m/1,8 m/1,5 m
Diámetro de boquilla	20 mm, 30 mm, 40 mm
Radio del brazo	2,7 m
Recorrido útil del riel	6 m
Capacidad máxima de carga	210 kg
Grados de libertad	6



ROBOT DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO (TIPO IV)

El robot de impresión 3D de concreto TP1018 es un equipo inteligente avanzado para la construcción, destinado a investigar la imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios, así como a imprimir con precisión componentes pequeños y elementos paisajísticos. Integra tecnologías de la información, mecánica de precisión y ciencia de materiales. Está compuesto por el robot, el sistema de transporte, el riel, el software, el depósito y la boquilla. Su diseño es racional, completo, práctico y fácil de usar.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

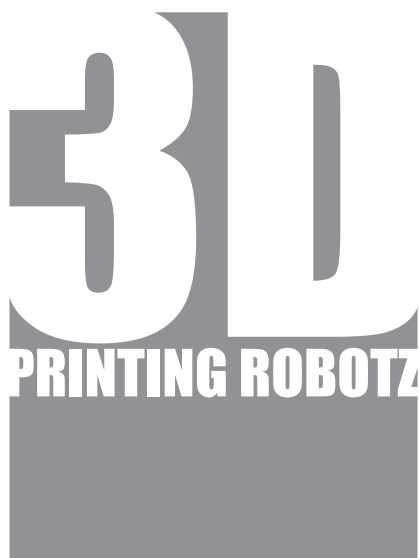
- ⊙ Admite pausa, posicionamiento específico e inicio de impresión desde una altura definida.
- ⊙ Sistema independiente de mezcla y transporte, de fácil mantenimiento.
- ⊙ Manipulador vertical multiarticulado con seis grados de libertad independientes.
- ⊙ Plataforma móvil de gran capacidad para una impresión eficiente.
- ⊙ Software independiente de corte, rápido, sencillo, fácil de operar y apto para trabajo sin conexión.
- ⊙ Riel móvil totalmente cerrado, estable, suave, de baja fricción, protegido contra polvo y sin mantenimiento.
- ⊙ Software de control de respuesta rápida, interfaz sencilla y operación práctica.
- ⊙ Software propio de corte 3D y planificación de rutas con varios patrones de relleno; admite múltiples modelos y cortes por capas, y optimiza las trayectorias de impresión.

APLICACIONES

- ⊙ Ensayos de imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios.
- ⊙ Impresión 3D de elementos de concreto con geometrías especiales y modelos estructurales.
- ⊙ Impresión 3D de moldes de construcción, elementos paisajísticos, mobiliario urbano y componentes prefabricados.

PARÁMETROS TÉCNICOS

Dimensiones máximas de impresión (largo/ancho/alto)	L/A/H: 20 m/3 m/3 m
Diámetro de boquilla	20 mm, 30 mm, 40 mm
Radio del brazo	3,1 m
Recorrido útil del riel	20 m
Capacidad máxima de carga	210 kg
Grados de libertad	6



ROBOT DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO (TIPO V)

El robot de impresión 3D de concreto TP1018 es un equipo inteligente avanzado para la construcción, destinado a investigar la imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios, así como a imprimir con precisión componentes pequeños y elementos paisajísticos. Integra tecnologías de la información, mecánica de precisión y ciencia de materiales. Está compuesto por el robot, el sistema de transporte, el riel, el software, el depósito y la boquilla. Su diseño es racional, completo, práctico y fácil de usar.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- ⊙ Admite pausa, posicionamiento específico e inicio de impresión desde una altura definida.
- ⊙ Sistema independiente de mezcla y transporte, de fácil mantenimiento.
- ⊙ Manipulador vertical multiarticulado con seis grados de libertad independientes.
- ⊙ Plataforma móvil de gran capacidad para una impresión eficiente.
- ⊙ Software independiente de corte, rápido, sencillo, fácil de operar y apto para trabajo sin conexión.
- ⊙ Riel móvil totalmente cerrado, estable, suave, de baja fricción, protegido contra polvo y sin mantenimiento.
- ⊙ Software de control de respuesta rápida, interfaz sencilla y operación práctica.
- ⊙ Software propio de corte 3D y planificación de rutas con varios patrones de relleno; admite múltiples modelos y cortes por capas, y optimiza las trayectorias de impresión.

APLICACIONES

- ⊙ Ensayos de imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios.
- ⊙ Impresión 3D de elementos de concreto con geometrías especiales y modelos estructurales.
- ⊙ Impresión 3D de moldes de construcción, elementos paisajísticos, mobiliario urbano y componentes prefabricados.

PARÁMETROS TÉCNICOS

Dimensiones máximas de impresión (largo/ancho/alto)	L/A/H: 30 m/3 m/3 m
Diámetro de boquilla	20 mm, 30 mm, 40 mm
Radio del brazo	3,1 m
Recorrido útil del riel	30 m
Capacidad máxima de carga	210 kg
Grados de libertad	6



ROBOT MÓVIL DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO (TIPO I)

El robot móvil de impresión 3D de concreto TP1019 es un equipo inteligente avanzado para la construcción, destinado a estudiar la imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios, así como a imprimir con precisión componentes pequeños y elementos paisajísticos. Integra tecnologías de la información, mecánica de precisión y ciencia de materiales. Está compuesto por el robot, el sistema de transporte, la plataforma móvil, el riel, el software, el depósito y la boquilla. Su diseño es racional, completo, práctico y fácil de usar.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- Admite pausa, posicionamiento específico e inicio de impresión desde una altura definida.
- Sistema independiente de mezcla y transporte, de fácil mantenimiento.
- Manipulador vertical multiarticulado con seis grados de libertad independientes.
- Sistema de transporte HC1018-SS con regulación continua de velocidad.
- Plataforma móvil de gran capacidad para una impresión eficiente.
- Software de control de respuesta rápida, interfaz sencilla y operación práctica.
- Software propio de corte 3D y planificación de rutas con varios patrones de relleno; admite múltiples modelos y cortes por capas, y optimiza las trayectorias de impresión.

APLICACIONES

- Ensayos de imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios.
- Impresión 3D de elementos de concreto con geometrías especiales y modelos estructurales.
- Impresión 3D de moldes de construcción, elementos paisajísticos, mobiliario urbano y componentes prefabricados.



PARÁMETROS TÉCNICOS

Dimensiones máximas de impresión (largo/ancho/alto)	L/A/H: 4 m/1 m/1 m
Diámetro de boquilla	15 mm, 20 mm, 25 mm
Radio del brazo	1,73 m
Recorrido útil del riel	2 m (otros tamaños personalizables)
Capacidad máxima de carga	20 kg
Grados de libertad	6

ROBOT MÓVIL DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO (TIPO II)

El robot móvil de impresión 3D de concreto TP1019 es un equipo inteligente avanzado para la construcción, destinado a estudiar la imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios, así como a imprimir con precisión componentes pequeños y elementos paisajísticos. Integra tecnologías de la información, mecánica de precisión y ciencia de materiales. Está compuesto por el robot, el sistema de transporte, la plataforma móvil, el riel, el software, el depósito y la boquilla. Su diseño es racional, completo, práctico y fácil de usar.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- Admite pausa, posicionamiento específico e inicio de impresión desde una altura definida.
- Sistema independiente de mezcla y transporte, de fácil mantenimiento.
- Manipulador vertical multiarticulado con seis grados de libertad independientes.
- Sistema de transporte HC1018-SS con regulación continua de velocidad.
- Plataforma móvil de gran capacidad para una impresión eficiente.
- Software de control de respuesta rápida, interfaz sencilla y operación práctica.
- Software propio de corte 3D y planificación de rutas con varios patrones de relleno; admite múltiples modelos y cortes por capas, y optimiza las trayectorias de impresión.

APLICACIONES

- Ensayos de imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios.
- Impresión 3D de elementos de concreto con geometrías especiales y modelos estructurales.
- Impresión 3D de moldes de construcción, elementos paisajísticos, mobiliario urbano y componentes prefabricados.



PARÁMETROS TÉCNICOS

Dimensiones máximas de impresión (largo/ancho/alto)	L/A/H: 6 m/1,3 m/1,2 m
Diámetro de boquilla	15 mm, 20 mm, 25 mm
Radio del brazo	1,92 m
Recorrido útil del riel	4 m (otros tamaños personalizables)
Capacidad máxima de carga	10 kg
Grados de libertad	6

ROBOT MÓVIL DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO (TIPO III)

El robot móvil de impresión 3D de concreto TP1019 es un equipo inteligente avanzado para la construcción. Permite imprimir vigas, columnas, losas, muros y otros componentes de edificación, además de elementos paisajísticos y arquitectónicos detallados. Integra tecnologías de la información, mecánica de precisión y ciencia de materiales. Está compuesto por el robot, el sistema de transporte, la plataforma móvil, la boquilla, el riel, el software y el depósito. Su diseño es racional, completo, práctico y fácil de usar.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- ⊙ Admite pausa, posicionamiento específico e inicio de impresión desde una altura definida.
- ⊙ Sistema independiente de mezcla y transporte, de fácil mantenimiento.
- ⊙ Manipulador vertical multiarticulado con seis grados de libertad independientes.
- ⊙ Plataforma móvil de gran capacidad para una impresión eficiente.
- ⊙ Software independiente de corte, rápido, sencillo, fácil de operar y apto para trabajo sin conexión.
- ⊙ Riel móvil totalmente cerrado, estable, suave, de baja fricción, protegido contra polvo y sin mantenimiento.
- ⊙ Software de control de respuesta rápida, interfaz sencilla y operación práctica.
- ⊙ Software propio de corte 3D y planificación de rutas con varios patrones de relleno; admite múltiples modelos y cortes por capas, y optimiza las trayectorias de impresión.

APLICACIONES

- ⊙ Ensayos de imprimibilidad de morteros de cemento, geopolímeros y otros compuestos cementicios.
- ⊙ Impresión 3D de elementos de concreto con geometrías especiales y modelos estructurales.
- ⊙ Impresión 3D de moldes de construcción, elementos paisajísticos, mobiliario urbano y componentes prefabricados.



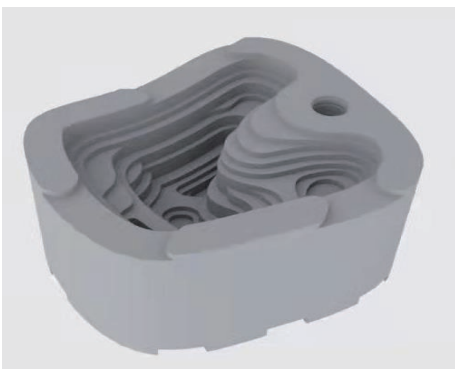
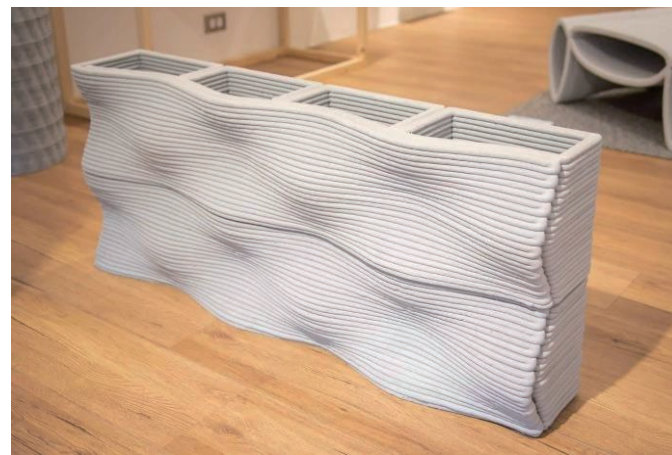
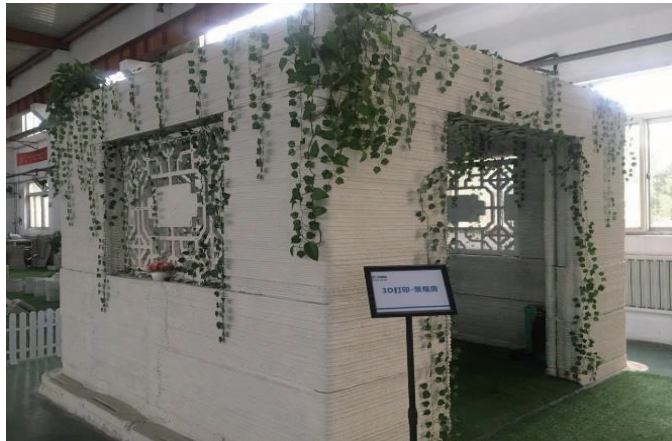
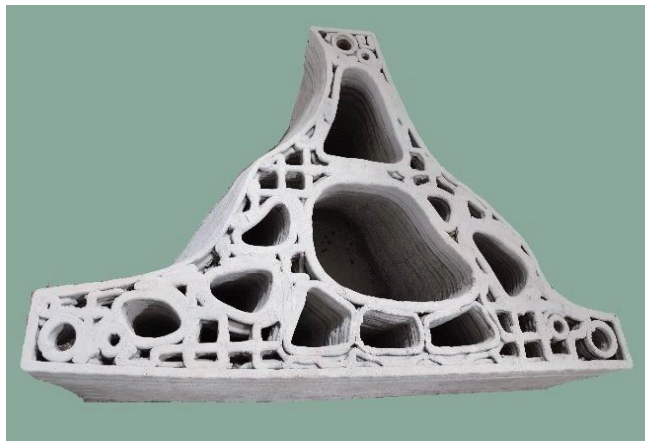
PARÁMETROS TÉCNICOS

Dimensiones máximas de impresión (largo/ancho/alto)	L/A/H: 6 m/2,5 m/3 m
Diámetro de boquilla	20 mm, 30 mm, 40 mm
Radio del brazo	3,1 m
Recorrido útil del riel	2 m
Capacidad máxima de carga	210 kg
Grados de libertad	6

ENSAYO DE IMPRIMIBILIDAD DEL MATERIAL

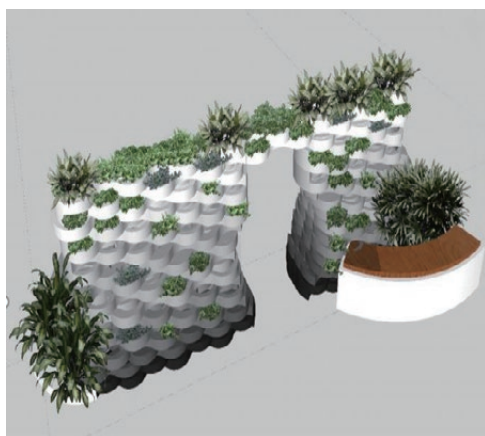


IMPRESIÓN 3D DE ELEMENTOS ESPECIALES Y MODELOS ESTRUCTURALES



ROBOT DE IMPRESIÓN 3D DE CONCRETO

**IMPRESIÓN 3D DE MOLDES DE CONSTRUCCIÓN,
ELEMENTOS PAISAJÍSTICOS Y MOBILIARIO URBANO**



SINCE 2006

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