

РОБОТ ДЛЯ 3D-ПЕЧАТИ БЕТОНОМ (ТИП I)

Робот TP1018 - современное интеллектуальное строительное оборудование для исследования пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других композитов на цементной основе, а также для точной печати небольших строительных деталей и ландшафтных элементов. Оборудование объединяет информационные технологии, точную механику и материаловедение; состоит из печатного модуля, системы подачи, направляющей, ПО, бункера и сопла. Конструкция рациональна, функциональна, удобна и практична.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

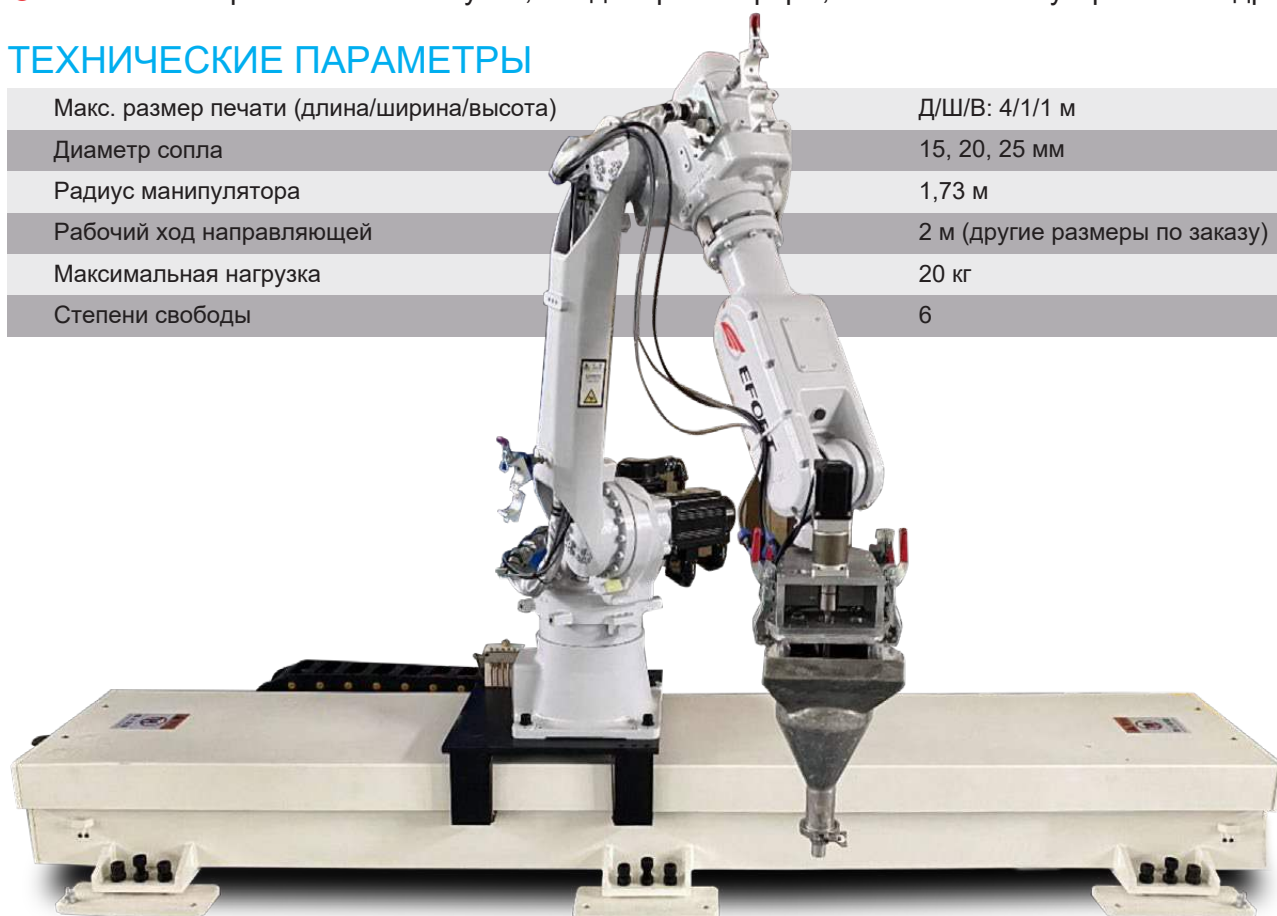
- ⊙ Поддерживаются пауза, продолжение с заданной позиции и высоты и другие операции;
- ⊙ Независимая система смешивания и подачи удобна в обслуживании;
- ⊙ Вертикальный многошарнирный манипулятор имеет 6 независимых степеней свободы;
- ⊙ Специальная система подачи HC1018-SS с плавной регулировкой скорости;
- ⊙ Мобильная платформа высокой грузоподъемности обеспечивает эффективную печать;
- ⊙ ПО управления быстро реагирует, имеет простой интерфейс и удобно в работе;
- ⊙ Собственное ПО для слайсинга 3D-моделей и планирования траекторий поддерживает разные схемы заполнения: концентрическую, зигзагообразную, линейную и сетчатую; несколько моделей, послойное групповое разбиение и разные сценарии печати; оптимизацию траекторий (разрежение, уплотнение, равномерное распределение).

ПРИМЕНЕНИЕ

- ⊙ Испытание пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов;
- ⊙ 3D-печать бетонных изделий сложной формы и конструкционных моделей;
- ⊙ 3D-печать строительной опалубки, ландшафтных форм, объектов благоустройства и др.;

ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Макс. размер печати (длина/ширина/высота)	Д/Ш/В: 4/1/1 м
Диаметр сопла	15, 20, 25 мм
Радиус манипулятора	1,73 м
Рабочий ход направляющей	2 м (другие размеры по заказу)
Максимальная нагрузка	20 кг
Степени свободы	6



РОБОТ ДЛЯ 3D-ПЕЧАТИ БЕТОНОМ (ТИП II)

Робот TP1018 - современное интеллектуальное строительное оборудование для исследования пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других композитов на цементной основе, а также для точной печати небольших строительных деталей и ландшафтных элементов. Оно объединяет информационные технологии, точную механику и материаловедение; состоит из печатного модуля, системы подачи, направляющей, ПО, бункера и сопла. Конструкция рациональна, функциональна, удобна и практична.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

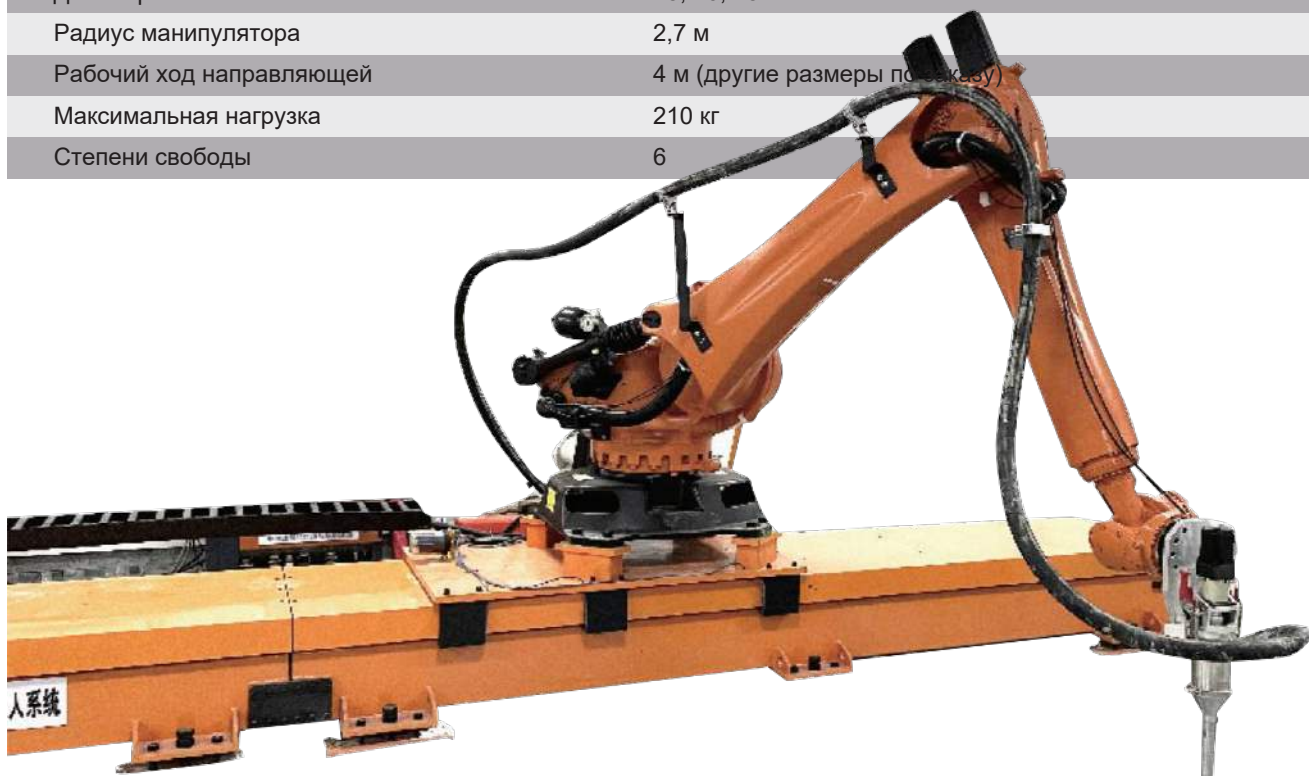
- ⊙ Поддерживаются пауза, продолжение с заданной позиции и высоты и другие операции;
- ⊙ Независимая система смешивания и подачи удобна в обслуживании;
- ⊙ Вертикальный многошарнирный манипулятор имеет 6 независимых степеней свободы;
- ⊙ Специальная система подачи HC1018-SS с плавной регулировкой скорости;
- ⊙ Мобильная платформа высокой грузоподъемности обеспечивает эффективную печать;
- ⊙ ПО управления быстро реагирует, имеет простой интерфейс и удобно в работе;
- ⊙ Собственное ПО для слайсинга 3D-моделей и планирования траекторий поддерживает разные схемы заполнения: концентрическую, зигзагообразную, линейную и сетчатую; несколько моделей, послойное групповое разбиение и разные сценарии печати; оптимизацию траекторий (разрежение, уплотнение, равномерное распределение).

ПРИМЕНЕНИЕ

- ⊙ Испытание пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов;
- ⊙ 3D-печать бетонных изделий сложной формы и конструкционных моделей;
- ⊙ 3D-печать строительной опалубки, ландшафтных форм, объектов благоустройства и др.;

ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Макс. размер печати (длина/ширина/высота)	Д/Ш/В: 6/1,3/1,2 м
Диаметр сопла	15, 20, 25 мм
Радиус манипулятора	2,7 м
Рабочий ход направляющей	4 м (другие размеры по запросу)
Максимальная нагрузка	210 кг
Степени свободы	6



РОБОТ ДЛЯ 3D-ПЕЧАТИ БЕТОНОМ (ТИП III)

Робот TP1018 - современное интеллектуальное строительное оборудование для исследования пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других композитов на цементной основе, а также для точной печати небольших строительных деталей и ландшафтных элементов. Оно объединяет информационные технологии, точную механику и материаловедение; состоит из печатного модуля, системы подачи, направляющей, ПО, бункера и сопла. Конструкция рациональна, функциональна, удобна и практична.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

- ⊙ Поддерживаются пауза, продолжение с заданной позиции и высоты и другие операции;
- ⊙ Независимая система смешивания и подачи удобна в обслуживании;
- ⊙ Вертикальный многошарнирный манипулятор имеет 6 независимых степеней свободы;
- ⊙ Мобильная платформа высокой грузоподъемности обеспечивает эффективную печать;
- ⊙ Автономное ПО для слайсинга быстро работает, имеет простой интерфейс и не требует сети;
- ⊙ Закрытая направляющая имеет жесткую конструкцию, плавный ход, низкое трение, защищена от пыли и не требует технического обслуживания;
- ⊙ ПО управления быстро реагирует, имеет простой интерфейс и удобно в работе;
- ⊙ Собственное ПО для слайсинга 3D-моделей и планирования траекторий поддерживает разные схемы заполнения: концентрическую, зигзагообразную, линейную и сетчатую; несколько моделей, послойное групповое разбиение и разные сценарии печати; оптимизацию траекторий (разрежение, уплотнение, равномерное распределение).

ПРИМЕНЕНИЕ

- ⊙ Испытание пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов;
- ⊙ 3D-печать бетонных изделий сложной формы и конструкционных моделей;
- ⊙ 3D-печать опалубки, ландшафтных форм, объектов благоустройства, сборных элементов и др.;

ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Макс. размер печати (длина/ширина/высота)	Д/Ш/В: 9/1,8/1,5 м
Диаметр сопла	20, 30, 40 мм
Радиус манипулятора	2,7 м
Рабочий ход направляющей	6 м
Максимальная нагрузка	210 кг
Степени свободы	6



РОБОТ ДЛЯ 3D-ПЕЧАТИ БЕТОНОМ (ТИП)

Робот TP1018 - современное интеллектуальное строительное оборудование для исследования пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других композитов на цементной основе, а также для точной печати небольших строительных деталей и ландшафтных элементов. Оно объединяет информационные технологии, точную механику и материаловедение; состоит из печатного модуля, системы подачи, направляющей, ПО, бункера и сопла. Конструкция рациональна, функциональна, удобна и практична.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

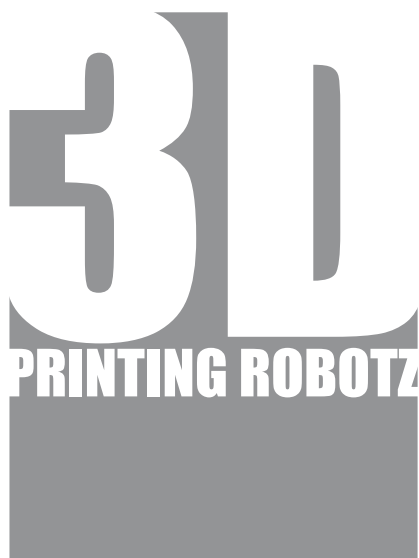
- ⊙ Поддерживаются пауза, продолжение с заданной позиции и высоты и другие операции;
- ⊙ Независимая система смешивания и подачи удобна в обслуживании;
- ⊙ Вертикальный многошарнирный манипулятор имеет 6 независимых степеней свободы;
- ⊙ Мобильная платформа высокой грузоподъемности обеспечивает эффективную печать;
- ⊙ Автономное ПО для слайсинга быстро работает, имеет простой интерфейс и не требует сети;
- ⊙ Закрытая направляющая имеет жесткую конструкцию, плавный ход, низкое трение, защищена от пыли и не требует технического обслуживания;
- ⊙ ПО управления быстро реагирует, имеет простой интерфейс и удобно в работе;
- ⊙ Собственное ПО для слайсинга 3D-моделей и планирования траекторий поддерживает разные схемы заполнения: концентрическую, зигзагообразную, линейную и сетчатую; несколько моделей, послойное групповое разбиение и разные сценарии печати; оптимизацию траекторий (разрежение, уплотнение, равномерное распределение).

ПРИМЕНЕНИЕ

- ⊙ Испытание пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов;
- ⊙ 3D-печать бетонных изделий сложной формы и конструкционных моделей;
- ⊙ 3D-печать опалубки, ландшафтных форм, объектов благоустройства, сборных элементов и др.;

ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Макс. размер печати (длина/ширина/высота)	Д/Ш/В: 20/3/3 м
Диаметр сопла	20, 30, 40 мм
Радиус манипулятора	3,1 м
Рабочий ход направляющей	20 м
Максимальная нагрузка	210 кг
Степени свободы	6



РОБОТ ДЛЯ 3D-ПЕЧАТИ БЕТОНОМ (ТИП)

Робот TP1018 - современное интеллектуальное строительное оборудование для исследования пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других композитов на цементной основе, а также для точной печати небольших строительных деталей и ландшафтных элементов. Оно объединяет информационные технологии, точную механику и материаловедение; состоит из печатного модуля, системы подачи, направляющей, ПО, бункера и сопла. Конструкция рациональна, функциональна, удобна и практична.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

- ⊙ Поддерживаются пауза, продолжение с заданной позиции и высоты и другие операции;
- ⊙ Независимая система смешивания и подачи удобна в обслуживании;
- ⊙ Вертикальный многошарнирный манипулятор имеет 6 независимых степеней свободы;
- ⊙ Мобильная платформа высокой грузоподъемности обеспечивает эффективную печать;
- ⊙ Автономное ПО для слайсинга быстро работает, имеет простой интерфейс и не требует сети;
- ⊙ Закрытая направляющая имеет жесткую конструкцию, плавный ход, низкое трение, защищена от пыли и не требует технического обслуживания;
- ⊙ ПО управления быстро реагирует, имеет простой интерфейс и удобно в работе;
- ⊙ Собственное ПО для слайсинга 3D-моделей и планирования траекторий поддерживает разные схемы заполнения: концентрическую, зигзагообразную, линейную и сетчатую; несколько моделей, послойное групповое разбиение и разные сценарии печати; оптимизацию траекторий (разрежение, уплотнение, равномерное распределение).

ПРИМЕНЕНИЕ

- ⊙ Испытание пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов;
- ⊙ 3D-печать бетонных изделий сложной формы и конструкционных моделей;
- ⊙ 3D-печать опалубки, ландшафтных форм, объектов благоустройства, сборных элементов и др.;

ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Макс. размер печати (длина/ширина/высота)	Д/Ш/В: 30/3/3 м
Диаметр сопла	20, 30, 40 мм
Радиус манипулятора	3,1 м
Рабочий ход направляющей	30 м
Максимальная нагрузка	210 кг
Степени свободы	6



МОБИЛЬНЫЙ РОБОТ ДЛЯ 3D-ПЕЧАТИ БЕТОНОМ (ТИП I)

Мобильный робот TP1019 - современное интеллектуальное оборудование для исследования пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов, а также для точной печати небольших строительных деталей и ландшафтных элементов. Он объединяет информационные технологии, точную механику и материаловедение; состоит из печатного модуля, системы подачи, мобильной платформы, направляющей, ПО, бункера и сопла. Конструкция рациональна, функциональна, удобна и практична.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

- Поддерживаются пауза, продолжение с заданной позиции и высоты и другие операции;
- Независимая система смешивания и подачи удобна в обслуживании;
- Вертикальный многошарнирный манипулятор имеет 6 независимых степеней свободы;
- Специальная система подачи HC1018-SS с плавной регулировкой скорости;
- Мобильная платформа высокой грузоподъемности обеспечивает эффективную печать;
- ПО управления быстро реагирует, имеет простой интерфейс и удобно в работе;
- Собственное ПО для слайсинга 3D-моделей и планирования траекторий поддерживает разные схемы заполнения: концентрическую, зигзагообразную, линейную и сетчатую; несколько моделей, послойное групповое разбиение и разные сценарии печати; оптимизацию траекторий (разрежение, уплотнение, равномерное распределение).

ПРИМЕНЕНИЕ

- Испытание пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов;
- 3D-печать бетонных изделий сложной формы и конструкционных моделей;
- 3D-печать строительной опалубки, ландшафтных форм, объектов благоустройства и др.;



ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Макс. размер печати (длина/ширина/высота)	Д/Ш/В: 4/1/1 м
Диаметр сопла	15, 20, 25 мм
Радиус манипулятора	1,73 м
Рабочий ход направляющей	2 м (другие размеры по заказу)
Максимальная нагрузка	20 кг
Степени свободы	6

МОБИЛЬНЫЙ РОБОТ ДЛЯ 3D-ПЕЧАТИ БЕТОНОМ (ТИП II)

Мобильный робот TP1019 - современное интеллектуальное оборудование для исследования пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов, а также для точной печати небольших строительных деталей и ландшафтных элементов. Он объединяет информационные технологии, точную механику и материаловедение; состоит из печатного модуля, системы подачи и мобильной платформы, направляющей, ПО, бункера и сопла. Конструкция рациональна, функциональна, удобна и практична.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

- Поддерживаются пауза, продолжение с заданной позиции и высоты и другие операции;
- Независимая система смешивания и подачи удобна в обслуживании;
- Вертикальный многошарнирный манипулятор имеет 6 независимых степеней свободы;
- Специальная система подачи HC1018-SS с плавной регулировкой скорости;
- Мобильная платформа высокой грузоподъемности обеспечивает эффективную печать;
- ПО управления быстро реагирует, имеет простой интерфейс и удобно в работе;
- Собственное ПО для слайсинга 3D-моделей и планирования траекторий поддерживает разные схемы заполнения: концентрическую, зигзагообразную, линейную и сетчатую; несколько моделей, послойное групповое разбиение и разные сценарии печати; оптимизацию траекторий (разрежение, уплотнение, равномерное распределение).

ПРИМЕНЕНИЕ

- Испытание пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов;
- 3D-печать бетонных изделий сложной формы и конструкционных моделей;
- 3D-печать строительной опалубки, ландшафтных форм, объектов благоустройства и др.;



ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Макс. размер печати (длина/ширина/высота)	Д/Ш/В: 6/1,3/1,2 м
Диаметр сопла	15, 20, 25 мм
Радиус манипулятора	1,92 м
Рабочий ход направляющей	4 м (другие размеры по заказу)
Максимальная нагрузка	10 кг
Степени свободы	6

МОБИЛЬНЫЙ РОБОТ ДЛЯ 3D-ПЕЧАТИ БЕТОНОМ (ТИП III)

Мобильный робот TP1019 - современное оборудование для 3D-печати балок, колонн, плит, стен и других строительных элементов, а также для точной печати садово-парковых и архитектурных форм. Оборудование объединяет информационные технологии, точную механику, материаловедение и другие направления; состоит из печатного модуля, системы подачи, мобильной платформы, сопла, направляющей, ПО, бункера и других узлов. Конструкция рациональна, функциональна, удобна и практична.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

- Поддерживаются пауза, продолжение с заданной позиции и высоты и другие операции;
- Независимая система смешивания и подачи удобна в обслуживании;
- Вертикальный многошарнирный манипулятор имеет 6 независимых степеней свободы;
- Мобильная платформа высокой грузоподъемности обеспечивает эффективную печать;
- Автономное ПО для слайсинга быстро работает, имеет простой интерфейс и не требует сети;
- Закрытая направляющая имеет жесткую конструкцию, плавный ход, низкое трение, защищена от пыли и не требует технического обслуживания;
- ПО управления быстро реагирует, имеет простой интерфейс и удобно в работе;
- Собственное ПО для слайсинга 3D-моделей и планирования траекторий поддерживает разные схемы заполнения: концентрическую, зигзагообразную, линейную и сетчатую; несколько моделей, послойное групповое разбиение и разные сценарии печати; оптимизацию траекторий (разрежение, уплотнение, равномерное распределение).

ПРИМЕНЕНИЕ

- Испытание пригодности к печати цементных растворов, геополимеров и других цементных композитов;
- 3D-печать бетонных изделий сложной формы и конструкционных моделей;
- 3D-печать опалубки, ландшафтных форм, объектов благоустройства, сборных элементов и др.;



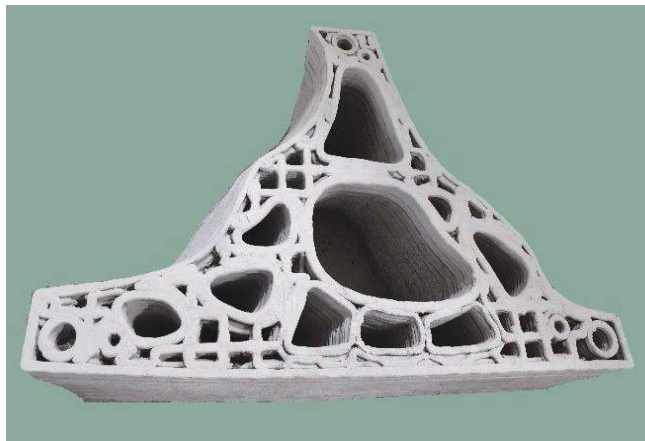
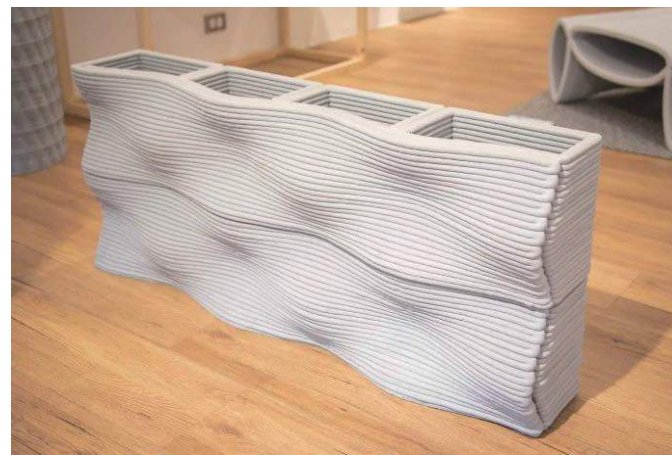
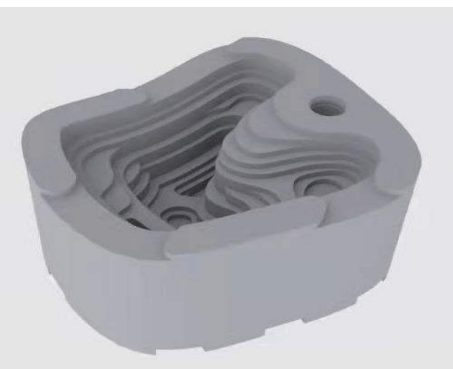
ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Макс. размер печати (длина/ширина/высота)	Д/Ш/В: 6/2,5/3 м
Диаметр сопла	20, 30, 40 мм
Радиус манипулятора	3,1 м
Рабочий ход направляющей	2 м
Максимальная нагрузка	210 кг
Степени свободы	6

ИСПЫТАНИЕ ПРИГОДНОСТИ МАТЕРИАЛА К ПЕЧАТИ



3D-ПЕЧАТЬ ИЗДЕЛИЙ СЛОЖНОЙ ФОРМЫ И КОНСТРУКЦИОННЫХ МОДЕЛЕЙ



**3D-ПЕЧАТЬ СТРОИТЕЛЬНОЙ ОПАЛУБКИ,
ЛАНДШАФТНЫХ ФОРМ И ОБЪЕКТОВ БЛАГОУСТРОЙСТВА**

