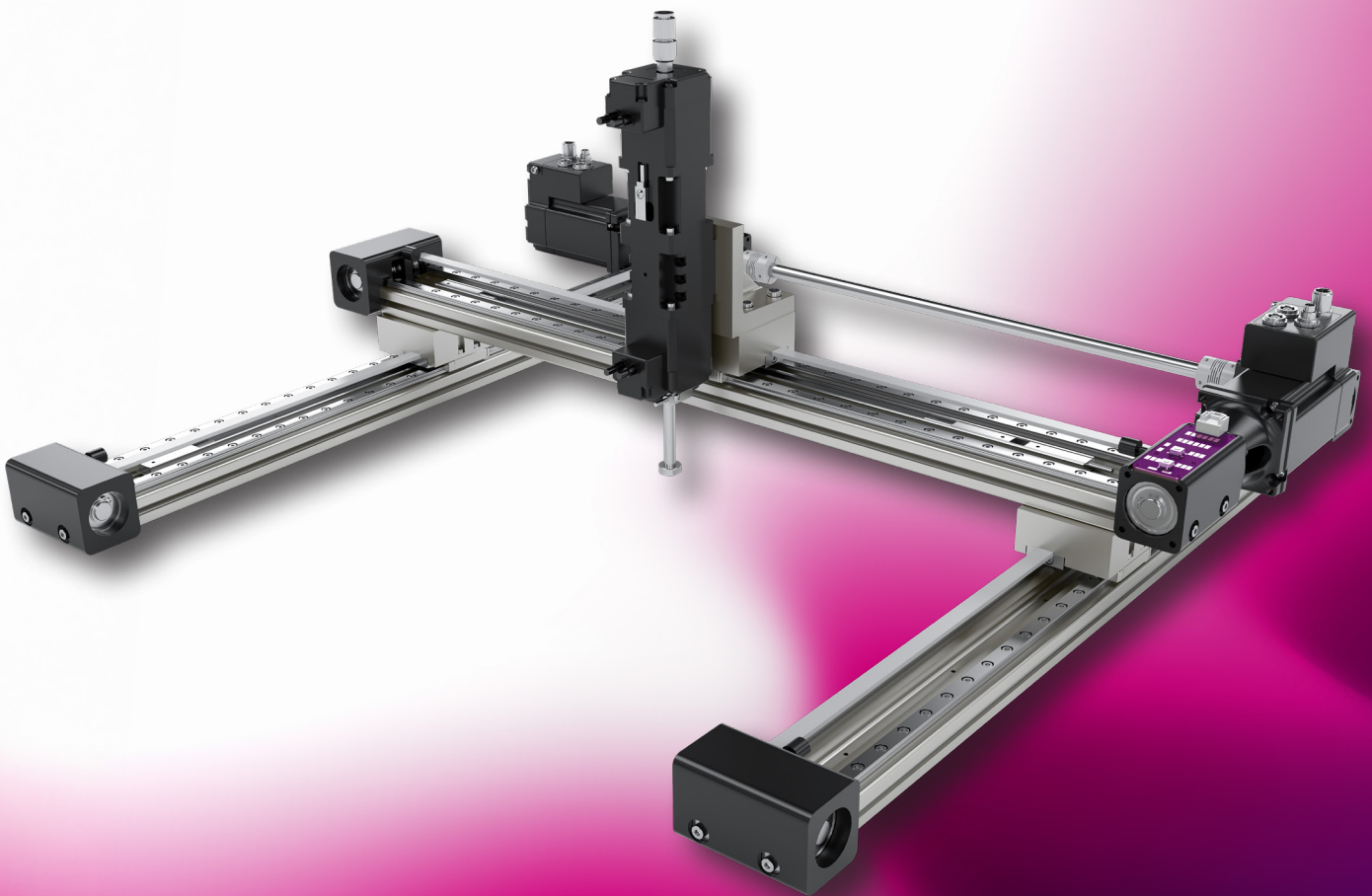


# ERO

BOTICS

Einfach integrierbar.  
**Linearroboter.**



# Linearroboter. Einfach integrierbar.

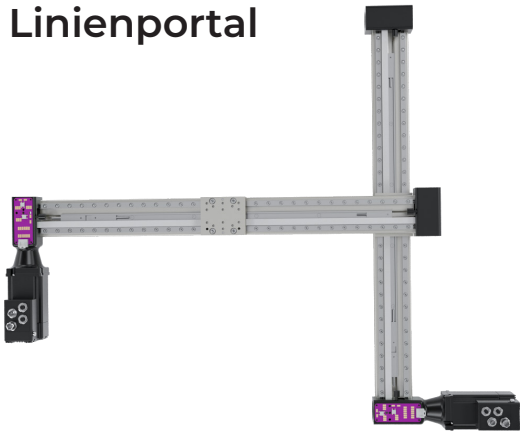
Kritische Punkte in der Systemintegration. Klare ERO Botics-Lösungen.

Hürde	Was bedeutet das?	ERO Botics Lösung
Schnittstellenchaos	Systeme kommunizieren unzuverlässig. Integration kostet Zeit.	ERO Botics Lösung Vordefinierte, getestete Schnittstellen & Mechanik / Steuerungspakete. <b>EtherCAT</b>  <b>PLUGANDPLAY</b>
Keine Standards	Jede Anwendung nutzt andere Logiken und Tools.	Echtzeit Steuerung Motorcortex.io + wiederverwendbare Templates.
Kabelmanagement	Häufigster Ausfallgrund. Stillstände & Serviceaufwand.	Echtzeit Steuerung Motorcortex.io + wiederverwendbare Templates.
Sicherheit & Haftung	Normen, Verantwortlichkeiten unklar.	Abgestimmte Energieketten & Kabelführung, getestet & dokumentiert.
Fachkräftemangel	Weniger Know-how für Bedienung & Wartung.	Fertige, geprüfte Sicherheitskonzepte, dokumentiert & abnahmefähig.
Kostenrisiken	Integration frisst Budget, Aufwand schwer planbar.	Einfache Bedienoberflächen + Digitaler Zwilling für schnelle Einarbeitung.
Dokumentation & CAD	Daten fehlen oder kosten Zeit.	Komplette Systempakete aus einer Hand mit klarer Kalkulation.

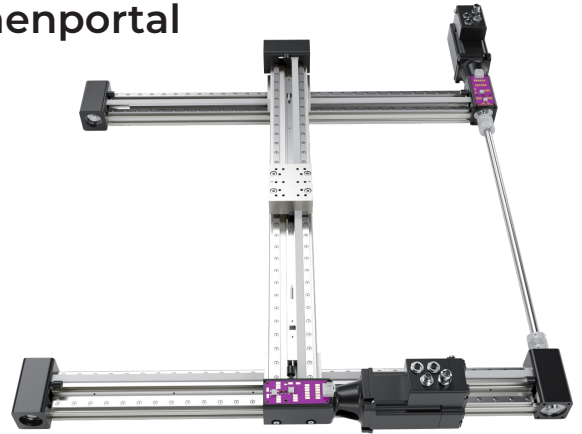
# ERO Botics Linearroboter.

3 einfach integrierbare Lösungen.

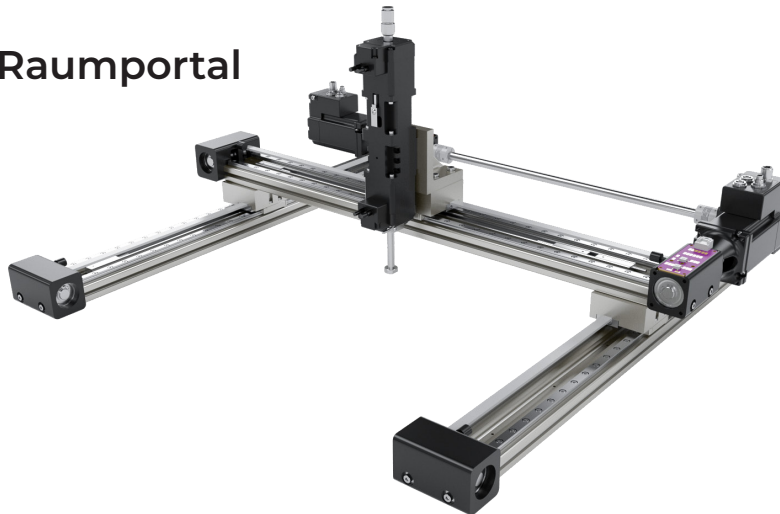
## Linienportal



## Flächenportal



## Raumportal



## Technik kompakt:



Bis zu 100Kg Nutzlast



Bis zu 4000x4000x1000 mm Reichweite



Bis zu 5 Freiheitsgrade



Geschwindigkeit bis zu 20 Picks / min



Wiederholgenauigkeit +/- 0.5mm



Umgebungstemperatur 0-50°C

# ERO Botics Projektcheck

Vor der Anfrage klären. Technische Anforderungen entscheiden.

## 1. Welche Aufgabe soll die Applikation erfüllen?

**Beispiel:** Pin aus einem Tray in ein einen anderen Tray ablegen, Erfassung eines Messpunkts, Löten, Kleben, Schweißen, ...

**Eigene Beschreibung:**

## 2. Welche Gewichte werden bewegt?

Bewegte Masse meines Aufbaus beträgt:

\_\_\_\_\_ Gramm

## 3. Arbeitsraum/Befahrbarer Raum der Applikation

Länge (Y): \_\_\_\_\_ mm

Breite (X): \_\_\_\_\_ mm

Höhe (Z): \_\_\_\_\_ mm

## 4. Geschwindigkeiten

Pics/ Sekunde: \_\_\_\_\_

Meter/Sekunde je Achse: \_\_\_\_\_

Weitere Angaben: \_\_\_\_\_

## 5. Mechanik: Achssystem

ohne Antriebstechnik

mit Antriebstechnik

mit Antriebstechnik und Ansteuerung

## 6. Geforderte Wiederholgenauigkeit

**Beispiel:** 0,01 bis 1 mm

Wert: \_\_\_\_\_

## 7. Weitere Zeichnungen/Unterlagen in der Anlage

ja

nein

**Anmerkungen/ Beschreibung der Applikation:**

### QR Code scannen

- Projektcheck ausfüllen und absenden
- Beratung erhalten



**Bei weiteren Fragen:**

ERO-Führungen GmbH | Weißkreuzstraße 16 | 79843 Löffingen-Unadingen  
Tel.: +49 7707 158-0 | info@ero-fuehrungen.de | www.ero-botics.com

