

THE **FUTURE** IS NOW,  
FRIENDLY **ROBOTIC SYSTEMS**

**ingetech**  
ROBOTICS

PERIFÉRICOS PARA ROBOTS

**INGETECH ROBOTICS, S. L.**

Polígono El Tejar, nave 2,  
Ctra. Valencia km.6,2  
50410 Cuarte de Huerva  
(ZARAGOZA)

Tfno. 976 50 43 78  
[www.ingetechrobotics.com](http://www.ingetechrobotics.com)  
[info@ingetechrobotics.com](mailto:info@ingetechrobotics.com)

THE **FUTURE** IS NOW,  
FRIENDLY **PALLETIZING SYSTEMS**

PERIFÉRICOS ROBOTS

**ingetech**  
ROBOTICS

TRACKS AÉREOS.....	4
PÓRTICOS .....	5
TRACKS DE SUELO .....	6
MESAS TIPO H .....	10
MESAS ORBITALES.....	11
MESAS TIPO NORIA .....	12
MESAS FIJAS .....	13
PEDESTALES FIJOS .....	14
PEDESTALES TELESCÓPICOS .....	15

## TRACKS AÉREOS

### TOPMOUNT LADER O JET

Tipo de Robot:	<ul style="list-style-type: none"> <li>FANUC M20iA/M20T</li> <li>FANUC M710iC/50T</li> <li>FANUC M710iC/70T</li> <li>KUKA KR30JET.</li> </ul>
Peso:	45 Kg*
Velocidad:	2,5 m/s **
Repetitividad:	± 0,04 mm
Distancia entre soportes:	≤ 5 metros.



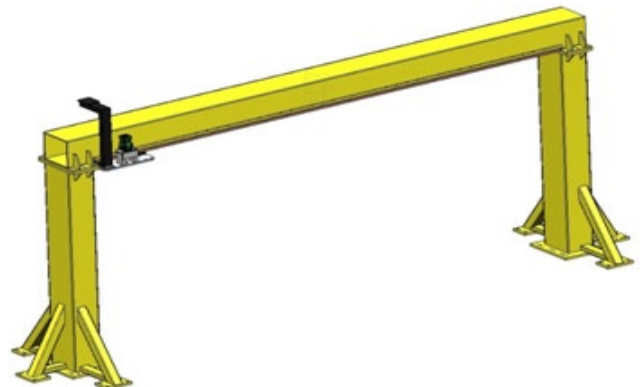
### LIGERO - ROBOT ESTÁNDAR EJE EXTENDIDO

Tipo de Robot:	<ul style="list-style-type: none"> <li>FANUC M20iA/M20T</li> <li>ABB IRB4600</li> <li>KUKA KR30JET.</li> <li>MOTOMAN MH-50</li> </ul>
Peso:	hasta 70 kg* de carga en punta
Velocidad:	2,5 m/s **
Repetitividad:	± 0,06 mm
Distancia entre soportes:	≤ 5 metros.



### SEMIPESADO - ROBOT ESTÁNDAR EJE EXTENDIDO

Tipo de Robot:	<ul style="list-style-type: none"> <li>FANUC M710iC/70T</li> <li>ABB IRB4600</li> <li>KUKA KR60</li> <li>MOTOMAN MH-80</li> </ul>
Peso:	hasta 100 kg* de carga en punta
Velocidad:	2 m/s**
Repetitividad:	±0,04 mm
Distancia entre soportes:	≤ 5 metros.



\* Dependiendo tipo de robot

\*\* Según motor

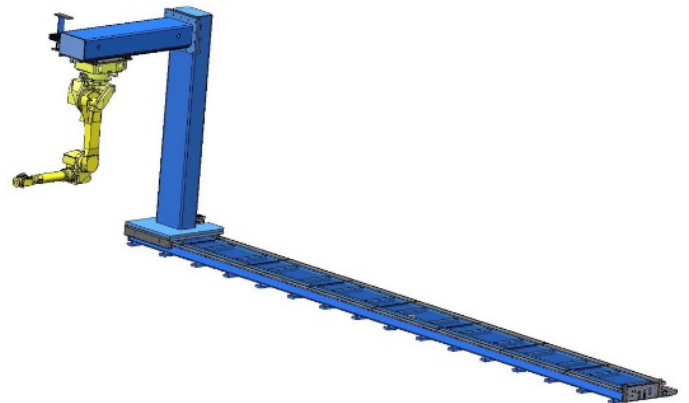
### PESADO - PORTICO DE 3 EJES

Tipo de Robot:	<ul style="list-style-type: none"> <li>• FANUC M-410</li> <li>• ABB IRB 6660FX</li> <li>• KUKA KR 100,</li> <li>• MOTOMAN MS210</li> </ul>
Peso:	≤ 100 kg de carga en punta*
Velocidad:	0.8 m/s**
Repetitividad:	±0,08 mm
Distancia entre soportes:	4 metros. Altura variable.



### SEMIPÓRTICO 1 EJE

Tipo de Robot:	<ul style="list-style-type: none"> <li>• FANUC M-410</li> <li>• ABB IRB 6660FX</li> <li>• KUKA KR 100</li> <li>• MOTOMAN MS210</li> </ul>
Peso:	≤ 45 kg* de carga en punta
Velocidad:	1 m/s**
Repetitividad:	±0,08 mm
Distancia entre soportes:	3,5 metros. Altura variable.
Eje y brazo:	≤ 2 metros



### OPCIONES

- Cadena porta-cables cerrada de plástico o metálica.
- Invertido, lateral o superior.
- Sistema de lubricación automática.
- Patines auto-lubricantes.
- Longitud. Módulos estándar 4-6-8-10-12 metros.
- Colores estándar:



\* Dependiendo tipo de robot

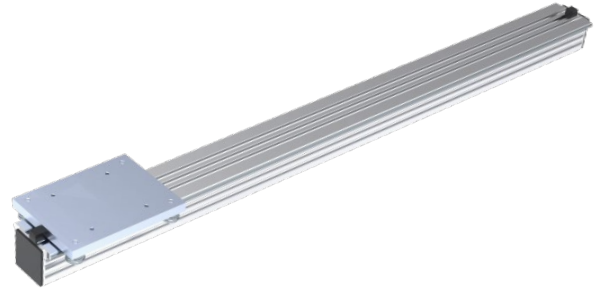
\*\* Según motor



## TRACKS DE SUELO

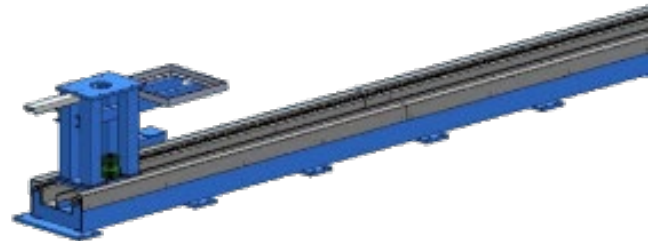
### MINI Aluminio

<b>Tipo de Robot:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• FANUC LR Mate 200iD</li> <li>• KUKA KR3 AGILUS</li> <li>• ABB IRB 1410</li> <li>• MOTOMAN GP8</li> </ul>
<b>Peso:</b>	5 kg* de carga en punta.
<b>Velocidad:</b>	3 m/s**
<b>Repetitividad:</b>	± 0,04 mm



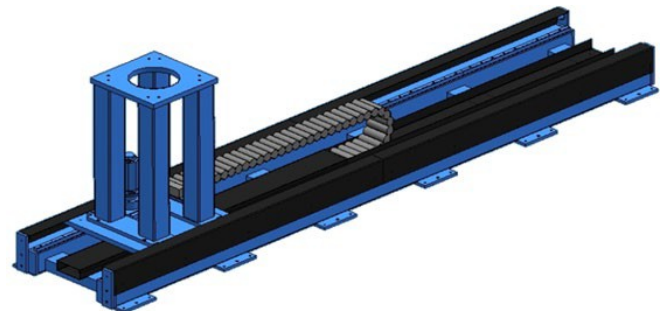
### BETA

<b>Tipo de Robot:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• FANUC M-20</li> <li>• KUKA KR30</li> <li>• ABB IRB 4600</li> <li>• MOTOMAN MH50</li> </ul>
<b>Peso:</b>	hasta 40 kg* de carga en punta.
<b>Velocidad:</b>	1.6 m/s**
<b>Repetitividad:</b>	±0,06 mm



### ESTÁNDAR

<b>Tipo de Robot:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• FANUC M710/70</li> <li>• KUKA KR60</li> <li>• ABB IRB 4600</li> <li>• MOTOMAN MH80</li> </ul>
<b>Peso:</b>	hasta 80 kg* de carga en punta.
<b>Velocidad:</b>	2,5 m/s**
<b>Repetitividad:</b>	± 0,06 mm

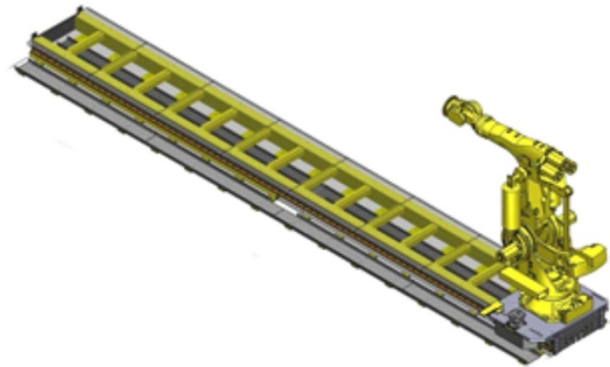


\* Dependiendo tipo de robot

\*\* Según motor

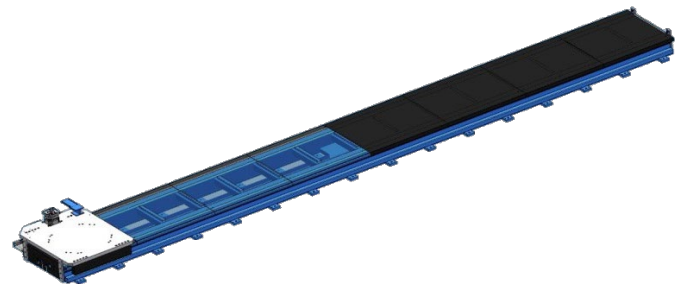
**PESADO**

<b>Tipo de Robot:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• FANUC M-900</li> <li>• ABB IRB 8700</li> <li>• KUKA KR600</li> <li>• MOTOMAN MH600</li> </ul>
<b>Peso:</b>	hasta 700 kg* de carga en punta .
<b>Velocidad:</b>	0.8 m/s**
<b>Repetitividad:</b>	±0,06 mm
<b>Soporte:</b>	Estación de limpieza.



**ESPECIALES Guías invertidas**

**Fabricamos TRACKS ESPECIALES de todos los tipos para diferentes modelo y marcas de robot. Para ambientes agresivos, zonas ex, etc.**



**CARACTERÍSTICAS GENERALES Y OPCIONES**

- Cadena portables cerrada de plástico o metálica
- Pedestal de diferentes alturas
- Sistema de lubricación automática
- Patines auto-lubricantes
- Protección interior y lateral
- Soportes: limpieza, bidón de hilo, otras utilidades.
- Longitud. Módulos estándar 4-6-8-10-12 metros.
- Colores estándar:



\* Dependiendo tipo de robot  
\*\* Según motor



## MESAS TORNO

### BETA

<b>Carga;</b>	250 kg centrada, compensada.
<b>Longitud:</b>	de 1 a 4 metros.
<b>Velocidad de giro:</b>	180º grados/s
<b>Estructura:</b>	Solida con nivelación.
<b>Otros datos:</b>	Plato flotante para posicionado de útiles.



### ESTÁNDAR

<b>Carga;</b>	500 kg centrada, compensada.
<b>Longitud:</b>	De 1 a 5 metros.
<b>Velocidad de giro:</b>	160º grados/s
<b>Estructura:</b>	Solida con nivelación.
<b>Otros datos:</b>	Plato flotante para posicionado de útiles



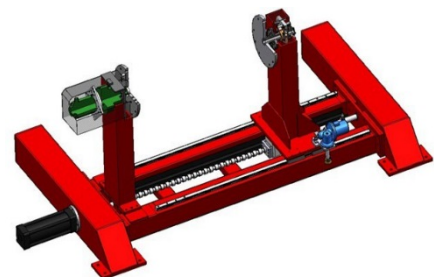
### PESADO

<b>Carga:</b>	1.000 kg centrada, compensada.
<b>Longitud:</b>	De 1 a 5 metros.
<b>Velocidad de giro:</b>	80º grados/s
<b>Estructura:</b>	Solida con nivelación.
<b>Otros datos:</b>	Plato flotante para posicionado de útiles



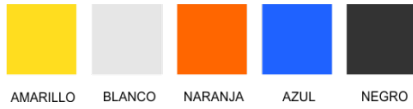
### EXTENSIBLE

<b>Carga:</b>	250 - 500 - 1.000 kg
<b>Longitud:</b>	De 1 a 5 metros.
<b>Velocidad de giro:</b>	80º - 160º - 180º/s Según carga.
<b>Estructura:</b>	Solida con nivelación.
<b>Opción de montaje:</b>	Sobre carriles motorizados con enclavamiento manual o mecánico



## OPCIONES

- Sistema de anclaje mediante platos
- Eje hueco para paso de mangueras
- Junta rotativa para paso de conducción neumática o eléctrica
- Escobilla de 500 A para soldadura
- Marcos porta-útiles o porta piezas
- Colores estándar:

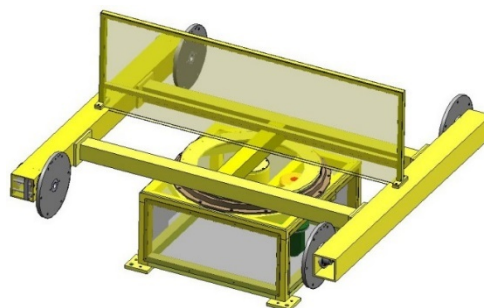


## MESAS TIPO H

### EJES FIJOS

<b>Carga:</b>	100-250-500 kg centrada, compensada.
<b>Velocidad de giro:</b>	Eje vertical 180º grados/4-6 s
<b>Separación entre platos:</b>	Máximo 1.500 mm

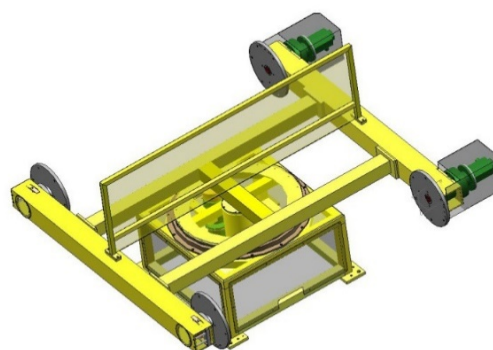
- Estructura sólida con nivelación
- Eje hueco para paso de mangueras



### 2 EJES

<b>Carga:</b>	100-250-500 kg centrada, compensada.
<b>Velocidad de giro:</b>	Eje vertical 180º grados /4-6s
<b>Separación entre platos:</b>	Máximo 1.500 mm

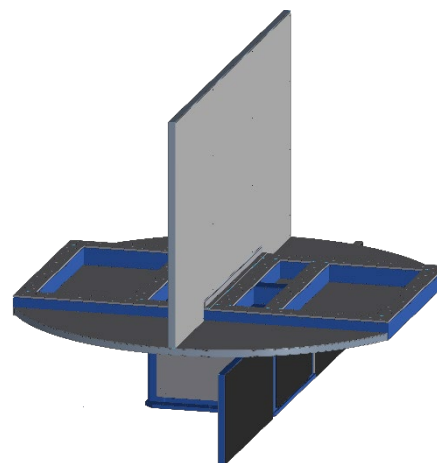
- Estructura sólida con nivelación
- Eje hueco para paso de mangueras



### 2 PARADAS

<b>Carga</b>	500 – 1.000 kg centrada, compensada.
<b>Velocidad de giro:</b>	+/- 180º - 4-6 /s (según carga). Parada con enclavamiento
<b>Separación entre platos:</b>	Máximo 1.500 mm

- Estructura sólida con nivelación
- Eje hueco para paso de mangueras

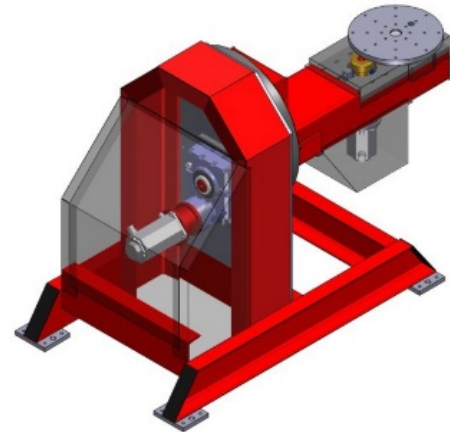


## MESAS ORBITALES

### ESTÁNDAR

Carga Kg	Altura Pieza mm/Máx.	Velocidad giro
100	1.200	
250	1.200	Giro 1: 360º a180º/s Giro 2: +/-180ºa 100º/s
500	1.200	

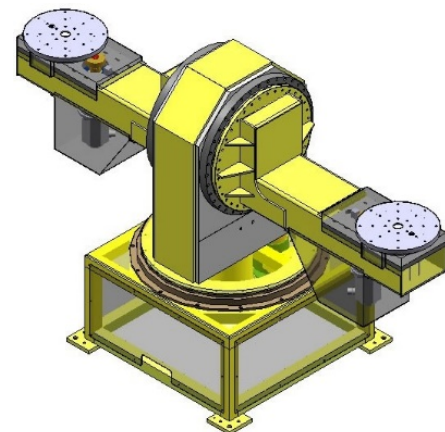
- Estructura sólida con nivelación
- Eje hueco para paso de mangueras



### MESA DOBLE

Carga Kg	Altura Pieza mm/Máx.	Velocidad giro
750	1.200	
1.000	1.200	Giro 1: 360º a180º- 20/s Giro 2: +/-180ºa 100º 8-10/s
1.500	1.200	

- Estructura sólida con nivelación
- Eje hueco para paso de mangueras



### CARACTERÍSTICAS GENERALES Y OPCIONES

- Sistema de anclaje mediante platos
- Longitud: de 1 a 5 metros
- Junta rotativa para paso de conducción neumática o eléctrica
- Escobilla de 500 A para soldadura
- Marcos porta-útiles o porta piezas
- Colores estándar:



- AMARILLO    BLANCO    NARANJA    AZUL    NEGRO

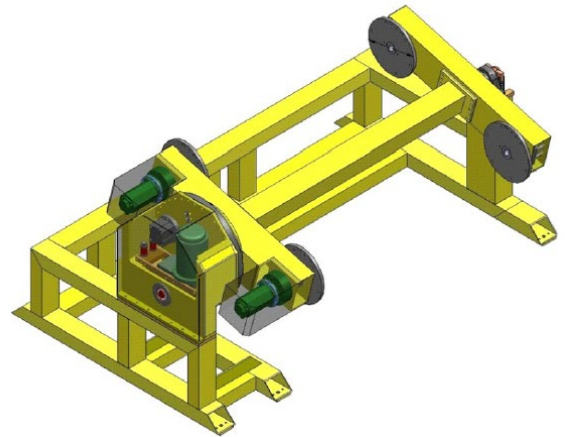


## MESAS TIPO NORIA

### NORIA

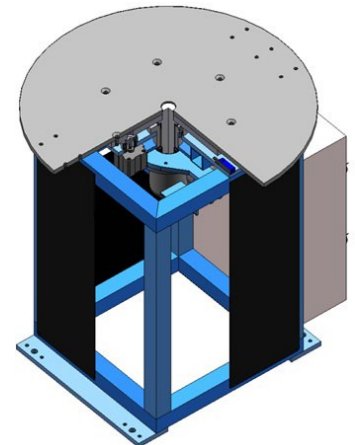
Carga Kg	Distancia entre platos mm	Velocidad giro platos	Velocidad de giro Eje Central
250	2.500	140º/s	180º/4-6 s
500	4.000	120º/s	
1.000		100º/s	

- Estructura sólida con nivelación.
- Eje hueco para paso de mangueras.



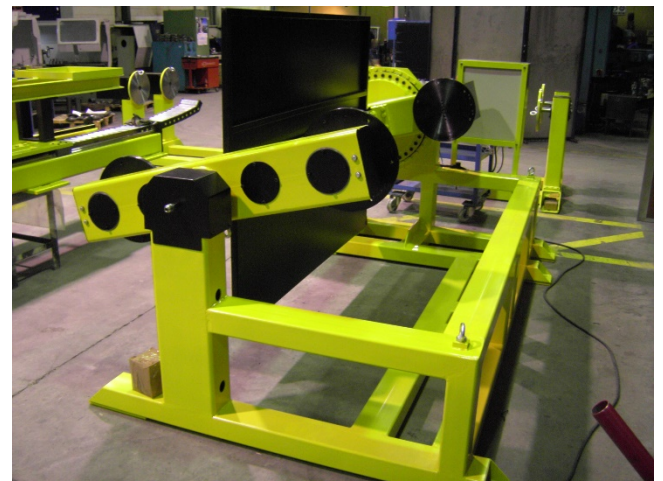
### 2 POSICIONES

Diámetro mm	Carga Kg	Velocidad giro
1.000	250-500	Giro 360º /3-5 s



### OPCIONES

- Sistema de anclaje mediante platos
- Junta rotativa para paso de conducción neumática o eléctrica
- Escobilla de 500 A para soldadura
- Marcos porta-útiles o porta piezas
- Colores estándar:



## MESAS FIJAS

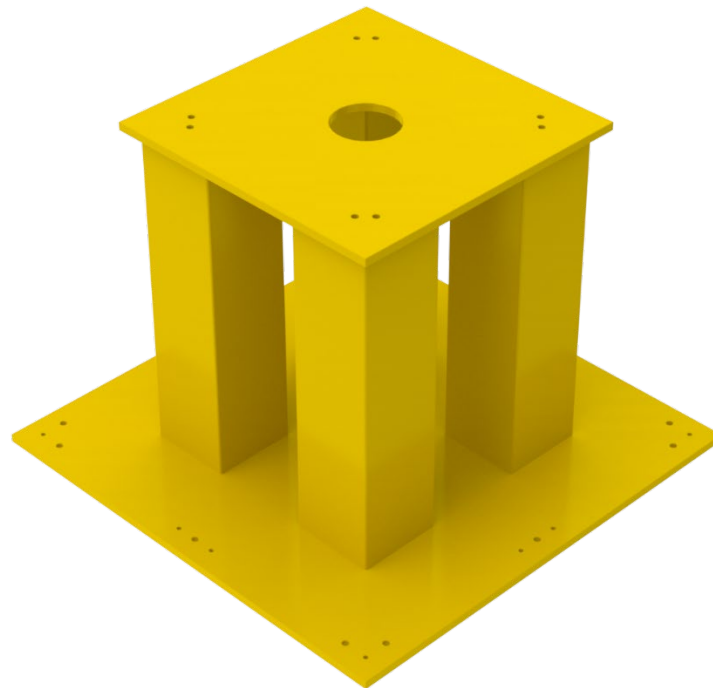
- Diseñadas a medida de la aplicación
- Longitudes y dimensiones a determinar. Fabricación a medida.
- Placas mecanizadas con pasadores y roscas métricas para fijar útiles
- Estructura mecano-soldada con sistema de nivelación
- Colores estándar:



## PEDESTALES FIJOS

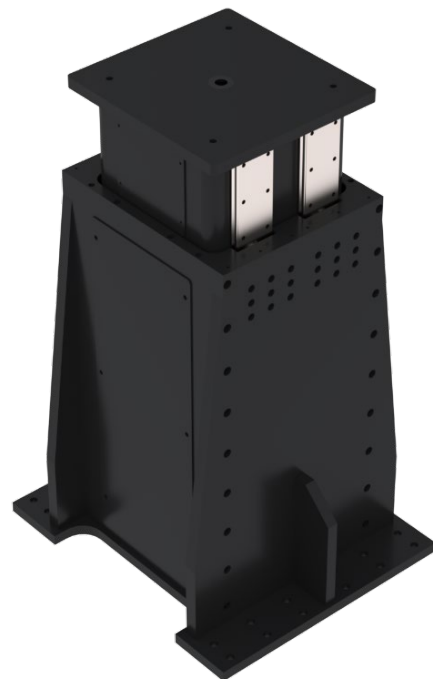
### PEDESTAL FIJO

- **Diseñadas a medida de la aplicación**
- Dimensiones a determinar. Fabricación a medida según medidas de robot.
- Placas mecanizadas con roscas métricas para fijación
- Estructura mecano-soldada y nivelada
- Colores estándar:



PEDESTAL TELESCOPICO

- Diseñadas a medida de la aplicación
- Placas mecanizadas con pasadores y roscas métricas para fijar útiles.
- Sistema de guiado mediante patines de recirculación de bolas
- Actuador neumático.
- Altura básica
- Carga máxima 500 Kg .Para robots de hasta 45 Kg
- Estructura mecano-soldada con sistema de nivelación
- Colores estándar:





**INGETECH ROBOTICS, S. L.**

Polígono El Tejar, nave 2,  
Ctra. Valencia km.6,2  
50410 Cuarte de Huerva  
(ZARAGOZA)

Tfno. 976 50 43 78  
[www.ingetechrobotics.com](http://www.ingetechrobotics.com)  
[info@ingetechrobotics.com](mailto:info@ingetechrobotics.com)

**Integrador preferente:**