



STARPY

JAKA Zu[®] Series Cobots

Wireless Connection Tri-co Interactions

STARPY

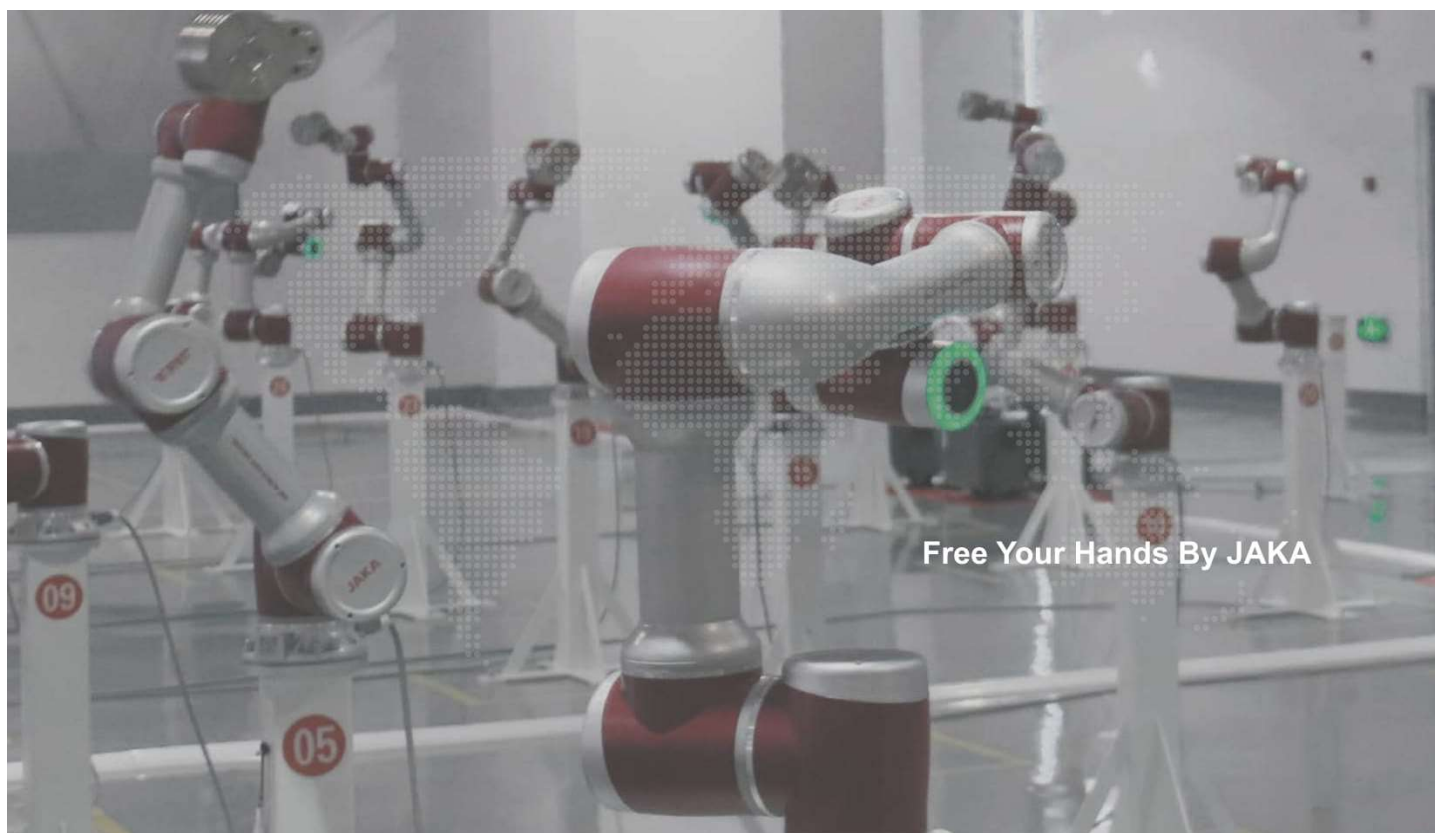
STARPY MÁQUINAS Y EQUIPOS

www.starpy.com.py

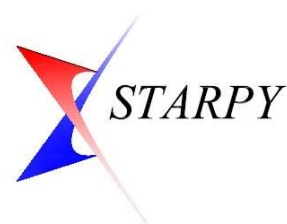
Vendas@starpy.com.py

Presidente Franco , Paraguay

Tel 595 983 722027



JAKA Zu Cobot Robot com conexão Wireles



A STARPY Traz ao mercado Sulamericano os Robots Cobots da JAKA Zu , uma empresa Asiática de tecnologia consolidada no Mercado com mais de 2000 unidades vendidas. Nossos Robots atendem todas as normas técnicas e de segurança dos Países onde fornecemos

Os Robots JAKA Zu possuem 6 eixos e são comandados por estação remota e sem fio .

Flexibilidade e Simplicidade na instalação e programação

Além de tudo , possuem protocolo Aberto podendo ser conectado em Rede Ethernet e Mod Bus interagindo assim com sistemas como IOS , Window , Android

Portanto a Industria 4.0 à seu alcance , através de um terminal remoto podemos fazer monitoramento de produção , interação com outras automações , logística e manutenção à distância ,, ETC

JAKA | 节卡

Wireless Intelligent

Wireless Connection, Intelligent Recognition



Conexão Wirelles

Não há necessidade de painel de operação

Os Robots Cobots JAKA-STARPY são pioneiros em controle através de uma painel remoto Wireless , podendo utilizar qualquer computador ou tablet , tornando o ambiente de trabalho mais amigável , eliminando os tradicionais painéis pendentes da linha de produção



Controle por terminal Remoto

Quebrando restrições geográfica

Todo controle de nossos Cobots Robots podem ser executados remotamente através de um terminal , tendo a vantagem de poder controlar vários Robots em apenas uma estação de trabalho

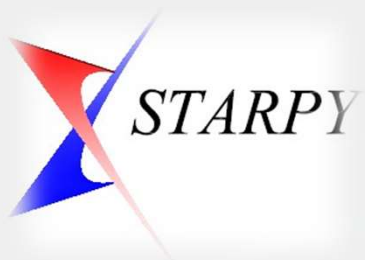


Reconhecimento e Percepção visual

Nosso cobot pode fazer reconhecimento

Nosso Robot JAKA-STARPY combinam dispositivos de Hardware e software com visão , podendo fazer reconhecimento 2D , reconhecimento 3D de objetos , cores , distância , reconhecimento do local





Segurança e Flexibilidade

Operação segura , Simples e Flexível

Programação interativa Conversão Rápida

O Nosso Cobot pode ser programado ,
arrastando o braço para os pontos
correspondentes onde o mesmo memoriza e
aprende os movimentos
Tornando rápido , simples e segura a
programação dos movimentos

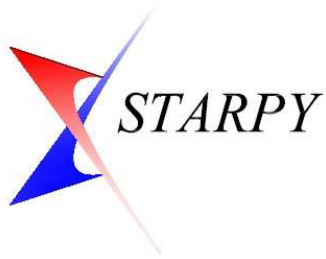
Feedback de torque Parada detectada por colisão

Modulo de feedback de torque integrado
Quando a colisão atinge o limite superior
definido do torque , o Cobot para , a tempo
de evitar ferimentos em pessoas e
danificar outros equipamentos , alcança a
cooperação homem-máquina com
segurança

Plug and Play Implantação simples e rápida

Nosso Robots são leves e compactos ,
possuindo reconhecimento visual, além de
robustez estrutural
Nosso Robots se adaptam facilmente em
vários ambientes de trabalho , devido sua
simplicidade de instalação e flexibilidade

- Robots Podem ser instalado em qualquer ângulo ,
reduzindo consideravelmente espaço**
- Como o sistema visual o Robot pode mudar para
várias estações de trabalho**
- Fácil conexão com vários elementos externos
como garras , sensores de torque, ventosas**



JAKA® | 节卡

Cooperação Aberta

Protocolo aberto a interação TRI-CO

Interface de controle aberta para suportar várias plataformas de interação de sistemas

Os Robots JAKA STARPY são baseados na plataforma Linux e possuem alta compatibilidade com outros sistemas .

Os usuários podem interagir remotamente com os Robots via protocolo Ethernet * TCP IP e Mod Bus * e operar com multi plataformas de sistema como IOS, Android e Windows



Drive ROS para desenvolvimento secundário (Robot Operating System)

Com o Sistema ROS de Código aberto ,podemos conectar nossos Robots com outros sistemas , podendo fazer conexão de controle para vários desenvolvimentos complexos



JAKA® | 节卡

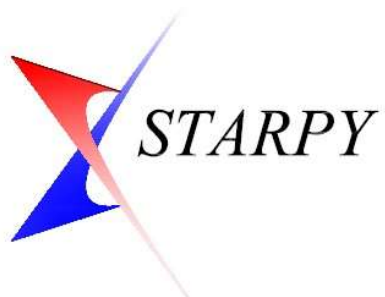


Interação TRI-CO com Humanos , Robots e Ambiente de trabalho

O Conceito de Design integrado , bem como o sistema de segurança Robusto , com sistema de parada por colisão , reconhecimento visual e outros , Faz com que nossos Robots não precisem de Grades de Proteção e trabalhem no mesmo espaço dos humanos

Então nossos Robots pode trabalhar em lugares com alto ruído , temperaturas , impurezas etc,,

Evitando males para os Humanos por trabalharem nestes ambientes



ROBOTS COLABORATIVOS

JAKA Zu® Series Cobots



JAKA Zu® 3

Weight 12.2kg Payload 3kg Working radius 587mm

CARACTERÍSTICAS DO PRODUTO
Flexível e Leve
Pequeno espaço requerido
Alto custo benefício

Mercado recomendado
Pesquisa científica , tratamentos médicos, injeção , moldagem

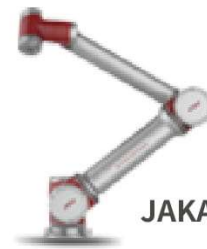


JAKA Zu® 7

Weight 22kg Payload 7kg Working radius 814mm

CARACTERÍSTICAS DO PRODUTO
Alta carga útil pela proporção do peso
Alta aplicabilidade
Alto custo benefício

Mercado recomendado
Pesquisa científica , tratamentos médicos, injeção , moldagem , indústria automotiva , química



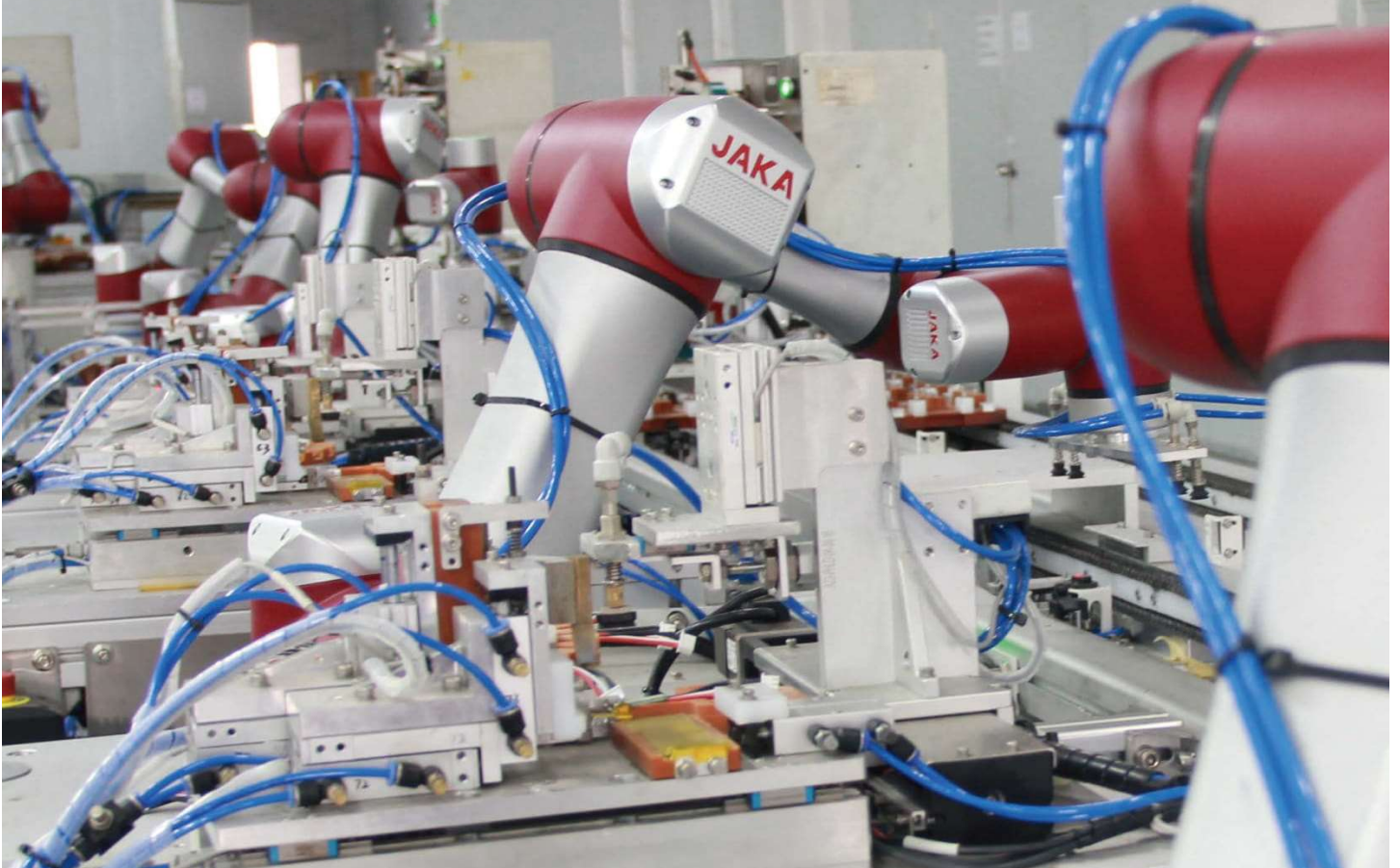
JAKA Zu® 12

Weight 41kg Payload 12kg Working radius 1327mm

CARACTERÍSTICAS DO PRODUTO
Alta carga
Grande raio de alcance
Aplicação de alta resistência
Alto custo benefício

Mercado recomendado
Injeção , moldagem , indústria automotiva , química
Processamento de metais





STARPY E JAKA Zu , traz para vocês uma fábrica inteligente

As linhas de produção com Robots industriais tradicionais , geralmente são difíceis de aplicar e operar e cheios de riscos potenciais além de precisar de pessoas com grande conhecimentos técnico .

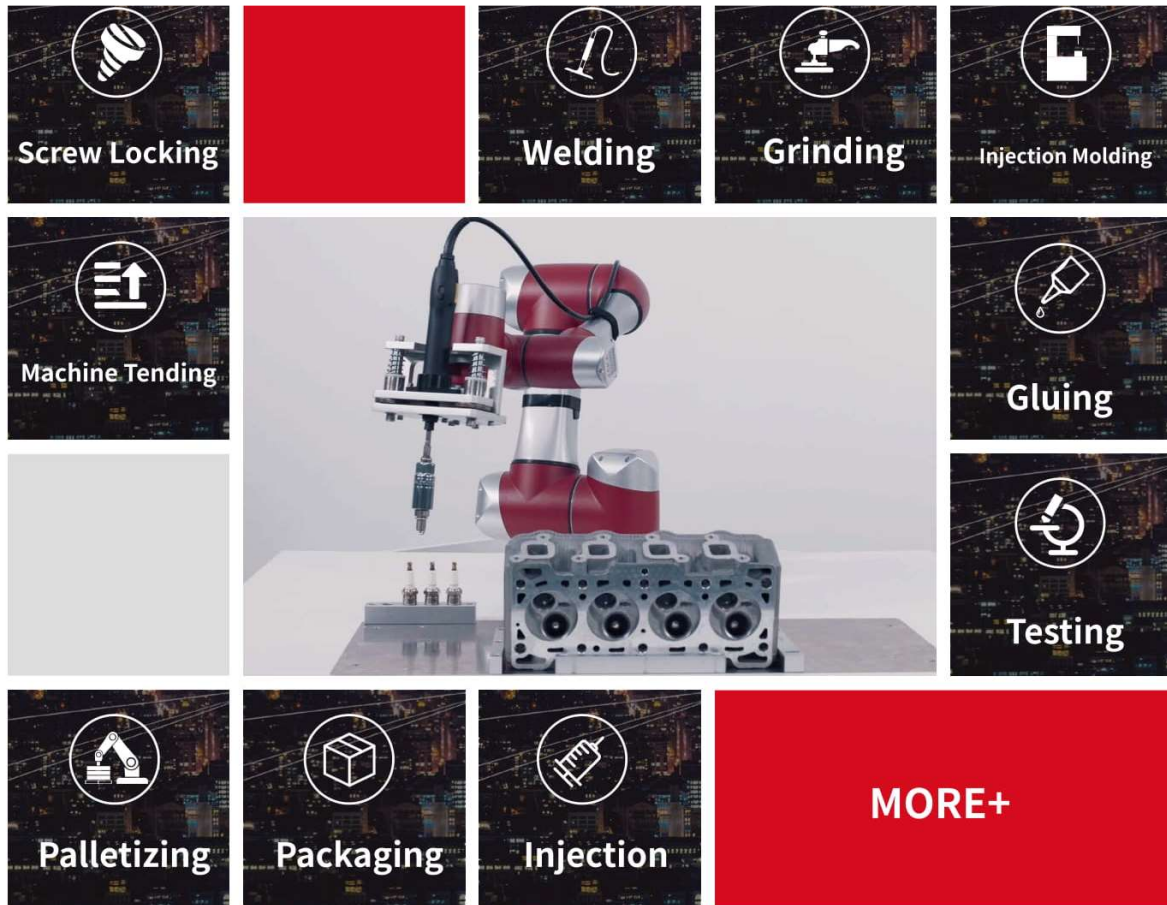
Com nossos Cobots a indústria evita os altos custos com programação , aplicação ,segurança , recuperando assim ráoidamente seu investimento e tornando sua fabrica inteligente , devido aos diversos recursos de conexão e interação do sistema operacional

Sua Fabrica Rumo à indústria 4.0

Aplicação na Indústria

Você se beneficiará de nossos Robots devido a alta tecnologia e conexões sem fio , protocolo aberto para interação de sistemas , segurança , além de ciclos de trabalhos pré existente

Nossos Robots se adaptam facilmente em diversas áreas da indutria



Parameter Of JAKA Zu®



JAKA Zu® 3

JAKA Zu® 7

JAKA Zu® 12

Character

Payload	3kg	7kg	12kg
Weight (W cable)	12.2kg	22kg	41kg
Work radius	587mm	814mm	1327mm
Repeatability	<±0.03mm	<±0.03mm	<±0.03mm
Axis	6	6	6
Programming	graphical programming, free-drive		
Teach pendant	MT (PAD/Mobile) APP		
Collaborative operation	Accordance with GB11291.1-2011		

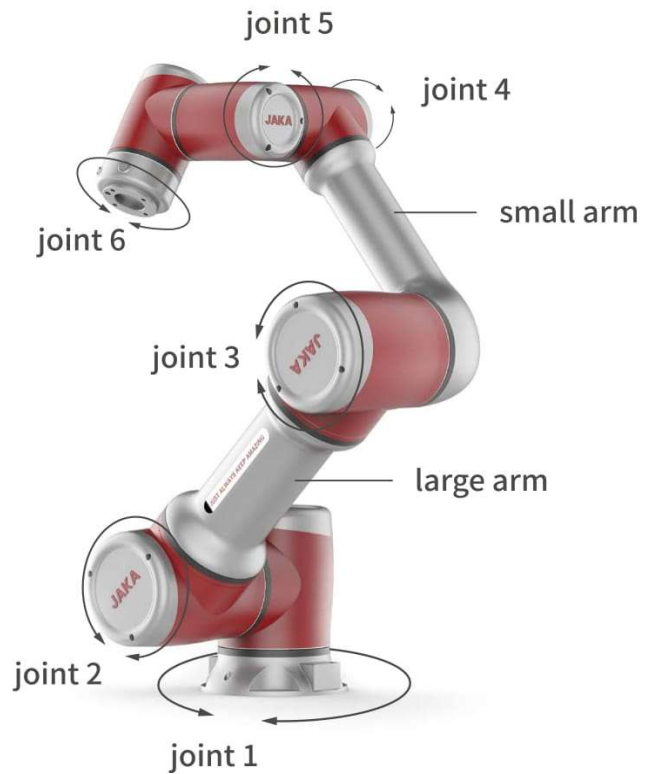
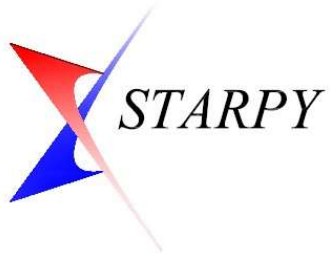
Scope and speed

Robot	Work scope	Max speed	Work scope	Max speed	Work scope	Max speed
Joint 1	±270°	180°/s	±270°	180°/s	±270°	120°/s
Joint 2	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	120°/s
Joint 3	±175°	180°/s	±175°	180°/s	±175°	120°/s
Joint 4	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s	-85°, +265°	180°/s
Joint 5	±270°	180°/s	±270°	180°/s	±270°	180°/s
Joint 6	±270°	180°/s	±270°	180°/s	±270°	180°/s
Max speed	/	1.5m/s	/	2.5m/s	/	3m/s

Specifications

Power	200W	300W	450W
Temperature range	0-50°C	0-50°C	0-50°C
IP Specification	IP54	IP54	IP54
Installation	Installation at any Angle		Installation at any Angle
Tool I/O	Digital input	2	Digital input 2
	Digital output	2	Digital output 2
	Analog input	1	Analog input 1
Tool I/O power	24V	24V	24V
base diameter	129mm	158mm	188mm
Materials	Aluminum, PP	Aluminum, PP	Aluminum, PP
Tool I/O size	M8	M8	M8
Cable length	6m	6m	6m

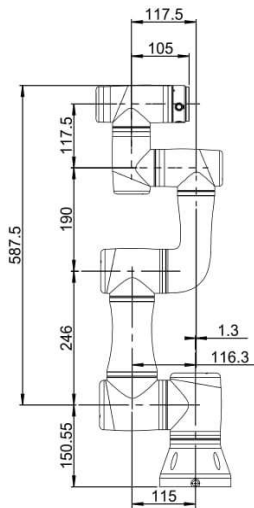
JAKA Zu® Structure and Control Cabinet



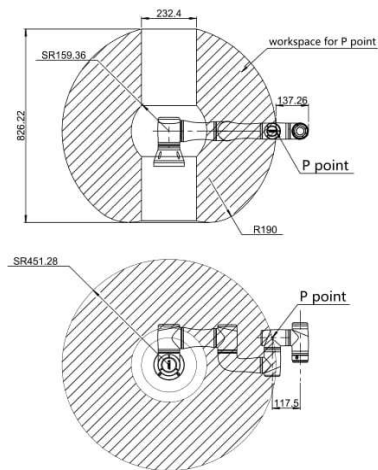
Control Cabinet 	IP Specification	IP20
	Tool I/O	16 Digital input/16 Digital output /2 Analog input or output
	I/O Power	24V
	communication	TCP/IP,MODBUS TCP/RTU
	power	100-240VAC,50-60Hz
	size	400*230*260(mm) (W*H*D)
	weight	15.5kg
	material	Stainless steel

JAKA Zu® Layout

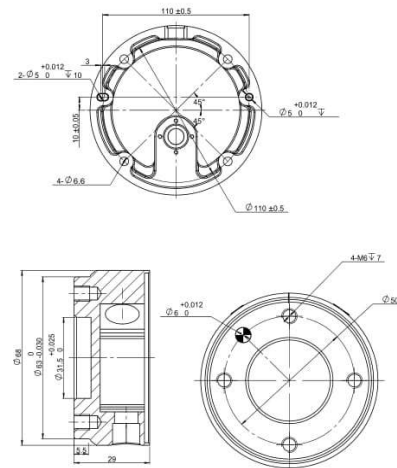
JAKA Zu 3 Layout



JAKA Zu 3 work radius

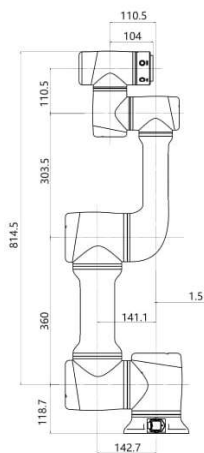


JAKA Zu 3 P point front view / top view

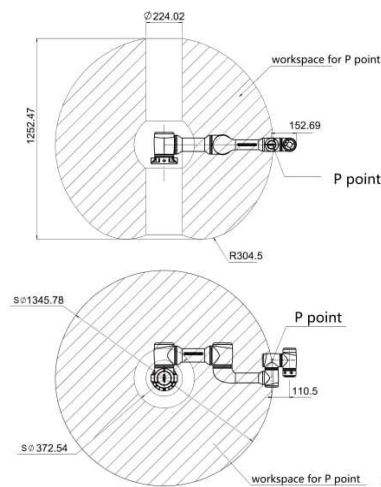


JAKA Zu 3 base / flange

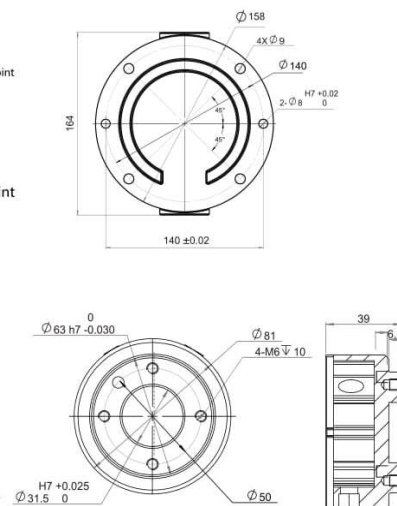
JAKA Zu 7 Layout



JAKA Zu 7 work radius



JAKA Zu 7 P point front view / top view



JAKA Zu 7 base / flange

Technical drawing of a mechanical part, showing three views: front view, top view, and side view.

Front View (Top):

- Overall diameter: $\varnothing 188$
- Inner diameter: $\varnothing 170$
- Outer diameter of flange: $\varnothing 9$
- Flange thickness: $2 \times \varnothing 8 \begin{smallmatrix} +0.025 \\ +0.110 \end{smallmatrix}$
- Inner diameter of flange: $\varnothing 170 \pm 0.02$
- Angle: 45°
- Feature: $\varnothing 10$

Top View (Bottom):

- Overall diameter: $\varnothing 91$
- Inner diameter: $\varnothing 60 \begin{smallmatrix} +0.012 \\ 0 \end{smallmatrix} \varnothing 10$
- Outer diameter of flange: $\varnothing 50 \text{ P.C.D.}$
- Flange thickness: $4 \times M6 \varnothing 7$
- Angle: 45°
- Feature: $\varnothing 15$

Side View (Right):

- Overall width: 39
- Inner diameter: $\varnothing 6$
- Outer diameter: $\varnothing 10$
- Feature: $\varnothing 10$

A line drawing of a robotic arm, specifically a SCARA (Selective Compliance Assembly Robot Arm) type. The arm is shown in a bent position. It has two main joints, each labeled 'JAKA' in a circle. The upper arm segment has a label 'JAKA SCARA ARM' on it. The end effector is a simple cylindrical shape. The background is white with faint, stylized circular patterns.