



POLAB® *Shuttle*
Sistema de automatización
de laboratorio

Polysius



ThyssenKrupp

POLAB® Shuttle

El sistema de automatización de laboratorio con espacio de trabajo común hombre-máquina

POLAB® Shuttle es un sistema de automatización de laboratorio que se caracteriza por una flexibilidad extraordinaria. El transporte de muestras mediante robot móvil ofrece libertades hasta ahora desconocidas para la configuración, extensibilidad y variabilidad.

El robot móvil guiado sobre carriles se encarga del manejo de los módulos individuales de recepción, preparación y reserva de muestras así como del almacén de entrada/salida y de los analizadores y trabaja con gran precisión, agilidad y fiabilidad.

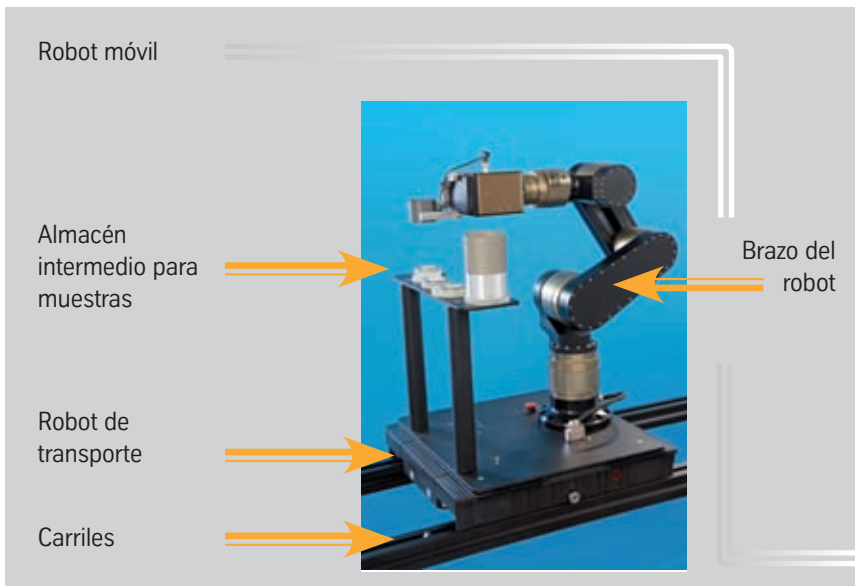
Gracias al innovador concepto de seguridad, el laboratorio se convierte en un espacio de trabajo común para hombre y máquina.

El laboratorio está sin barreras y los componentes individuales pueden ser operados en modo automático (por robot móvil) o manual.

El concepto hace posible la configuración de laboratorios completamente redundantes que ofrecen alta disponibilidad y productividad.

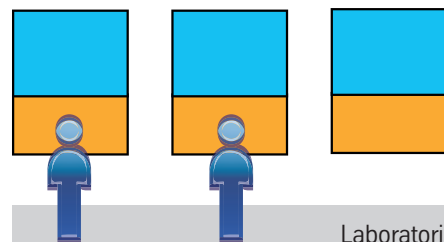
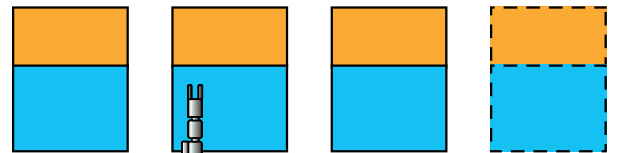
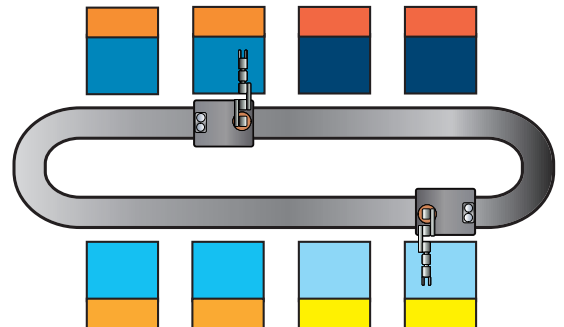
Hitos de POLAB® Shuttle

- Laboratorio sin barreras
- Espacio de trabajo común hombre-máquina
- Innovador concepto de seguridad
- Ampliable por módulos
- Configuración variable
- Preparación de muestras POLAB® APM
- Fácil integración de productos ajenos
- Numerosas opciones de redundancia
- Posibilidad de operación manual de los componentes individuales
- Se basa en componentes individuales que han probado su eficacia en la industria
- Apropiado para laboratorios de las industrias de cemento y de minerales y en laboratorios de otras industrias





Opción de redundancia completa



Laboratorio sin barreras
Espacio de trabajo común hombre-máquina

Disposición flexible de los aparatos de laboratorio,
siempre al alcance del robot
Adaptación posible a salas existentes

Ampliable por módulos
Fácil integración de productos ajenos



■ Lado de operación automática
■ Lado de operación manual