

SS

Pendelarmroboter

■ Anwendung

Die SS-Serie der Roboter ist dazu geeignet, Anguss schnell und präzise aus der Spritzgießmaschine zu entfernen und in die Mühle zu legen. Einfache Produktentnahme gelingt mit einem optionalen Vakuumbenerator und EOAT (end of arm tooling). Geeignet für Spritzgießmaschinen unter 250 T Schließkraft.

■ Funktionen

Standardfunktionen

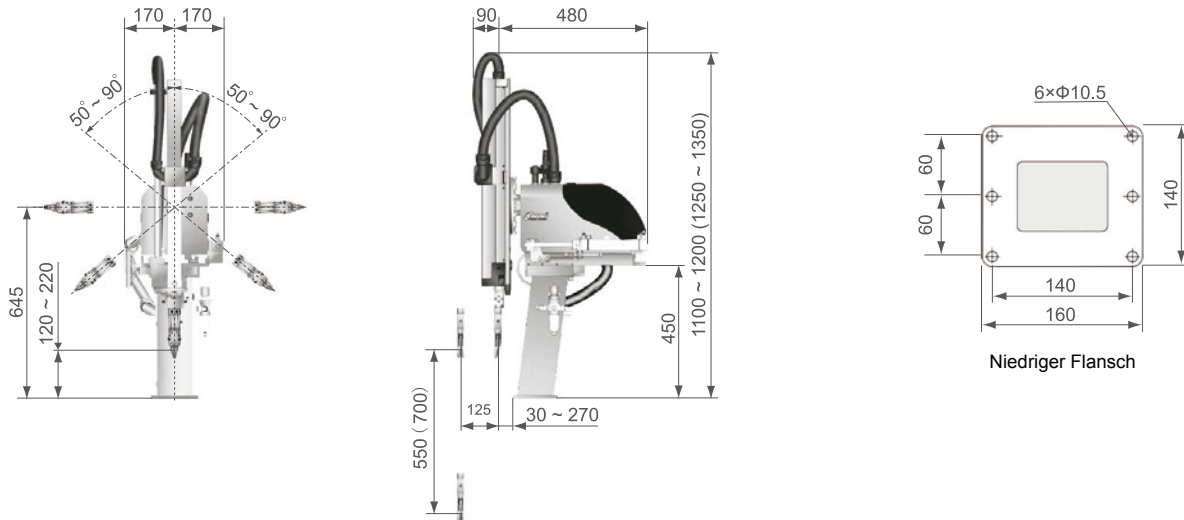
- Der Arm-Mechanismus besteht aus folgendem Zubehör: namhafter Pneumatikzylinder, effizienter Stoßdämpfer, Verriegelungsmechanismus, kompakter und verstellbarer Greifer, selbstreinigendes Kunststofflager, 90° Gelenkrotationsmechanismus und Greifer mit Sensor.
- Der Pendel-Mechanismus verwendet das Zahnstangensystem, das die Linearbewegung in Rotation verwandelt. Der Stoßdämpfer und das Winkel-Tuning-System bieten eine reibungslose und präzise Pendelbewegung.
- Der Querhub-Mechanismus benutzt Hochleistungslinearschienen und Kugellager, pneumatischen Zylinder mit einstellbarer Geschwindigkeit und Auslenkung sowie Stoßdämpfer.
- Namhaftes pneumatisches Zubehör bietet umfangreiche Nutzungsmöglichkeiten.
- Das entfernbare Leitungsgestell ermöglicht leichte Wartung.
- Dialogische Handsteuerung bietet als Sprachauswahl- Englisch. Andere Sprachen sind einsetzbar (bis zu 8)
- Ebenso gibt es 8 Standardprogramme und Speicher für bis zu 80 individuelle Programme mit automatischer Fehlererkennung. Pendelrichtungen sind durch Umliegen des Schalters auf dem Bedienpanel einfach einstellbar. Positionslimitierungssensoren sind für alle Bewegungsrichtungen anwendbar um Sicherheit im mechanischen und elektrischen Sinne zu gewährleisten.
- Extra 4 Sätze von I/O Pins sind für andere Anwendungen erhältlich.
- Das System wurde für EUROMAP 12, EUROMAP 67 und SPI entworfen um Anschluss und Kommunikationsmöglichkeiten zu bieten.



Zusatzfunktionen

- Mittelplatte-Detektor
- Vakuumeinrichtung (Vakuumgenerator, Magnetventil und Standard-Vakuumwerkzeug)

■ Umrisszeichnungen



■ Technische Daten

Modell	SS-550	SS-700
SGM (Spritzgießmaschine) (T)	50 ~ 150	100 ~ 250
Querhub (mm)	0 ~ 125	0 ~ 125
Vertikalhub (mm)	0 ~ 550	0 ~ 700
Schwenkwinkel (Grad)	50 ~ 90	50 ~ 90
Drehwinkel (Grad)	90	90
Maximale Belastung (mit Werkzeug)	0,5	0,5
Belastbarkeit (W)	30	30
Nennstrom (A)	0,5	0,5
Minimale Zeit der Elemententnahme (s)	0,8	0,9
Minimale Zeit des Zyklus (s)	3,0	3,2
Luftdruck (bar)	4 ~ 6	4 ~ 6
Maximaler Luftverbrauch (NI/Zyklus)*	9	10
Gewicht (kg)	62	64
Abmessungen (H x W x D) (mm)	340 x 570 x 1100	340 x 570 x 1250

Hinweise:

1. „V“ steht für Vakuumeinrichtung
 „M“ steht für Mittelplatte-Detektor (geeignet für die Dreiplattenform)
 „EM12“ steht für EUROMAP 12 Kommunikationsschnittstelle
 „EM67“ steht für EUROMAP 67 Kommunikationsschnittstelle
2. Energieversorgung: 1 Phase, 110-240 V, 50/60 Hz
3. * Maximaler Luftverbrauch für die Vakuumeinrichtung 30 NI/min