

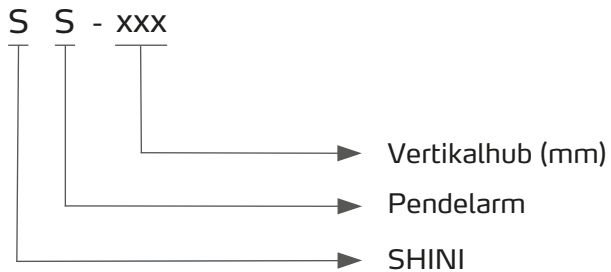
Pendelarmroboter

SS-550



Die Anweisung ist vor der Nutzung genau zu beachten.

■ Kodierungsprinzip



■ Funktionen

- **Arm-Mechanismus**
Der Arm-Mechanismus besteht aus folgendem Zubehör: markierter Pneumatikzylinder, effizienter Stoßdämpfer, tropfendichter Verriegelungsmechanismus, kompakter und verstellbarer Greifer, selbstreinigendes Kunststofflager, 90° Gelenkrotation-Mechanismus und Greifer mit Sensor.
- **Pendel-Mechanismus**
Er verwendet das Zahnstangensystem, das mit geringstmöglichen Schaden am Zylinder die Linearbewegung in Rotation verwandelt. Der Stoßdämpfer und Winkel-Tuning-System bieten eine reibungslose und präzise Pendelbewegung.
- **Querhub-Mechanismus**
Er benutzt Hochleistungslinearschienen und Kugellager, pneumatischen Zylinder mit einstellbarer Geschwindigkeit und Auslenkung sowie Stoßdämpfer.
- **Basis-Mechanismus**
Das Schnellformaustauschdesign bietet eine einfache Methode zum Austausch von Formen. Die Basis ist durch Freisetzen des Griffes 90° drehbar.



Greifer



Verriegelung

- Pneumatisches System

Markiertes pneumatisches Zubehör bietet eine umfangreiche Nutzung. Das entfernbare Stromkreisgestell ermöglicht eine leichte Wartung.

- Steuerungssystem

Dialogische Handsteuerung bietet Englisch, Japanisch, traditionelles Chinesisch und vereinfachtes Chinesisch zur Auswahl. Andere Sprachen sind einsetzbar. Bis zu 8 verschiedene Sprachen können gespeichert werden. Es gibt 8 Standardprogramme und einen Speicher für bis zu 80 individuelle Programme mit automatischer Fehlerkennung. Pendelrichtungen sind durch Umlegen des Schalters auf dem Steuerpult einfach einstellbar. Positionslimitierungssensoren sind für alle Bewegungsrichtungen anwendbar, um Sicherheit im mechanischen und elektrischen Sinne zu bieten. Extra 4 Sätze von I/O Pins sind für andere Anwendungen erhältlich. Das System wurde für EURO-MAP 12, EUROMAP 67 und SPI entworfen, um Anschluss und Gebrauch zu bieten.



Steuerpult

■ Anwendung

Die SS-Serie der Roboter ist dazu geeignet, Anguss oder einen Angusskanal schnell und präzise aus der Spritzgießmaschine zu entfernen und in den Granulator zu legen, wo er recycelt wird. Eine einfache Produktentfernung gelingt mit einem optionalen Vakuumgenerator und EOAT. Geeignet für Spritzgießmaschinen unter 250t Schließkraft.

■ Optionen

Mittelplatte-Detektor

Vakuumeinrichtung (Vakuumgenerator, Magnetventil und Standard-Vakuumwerkzeug)

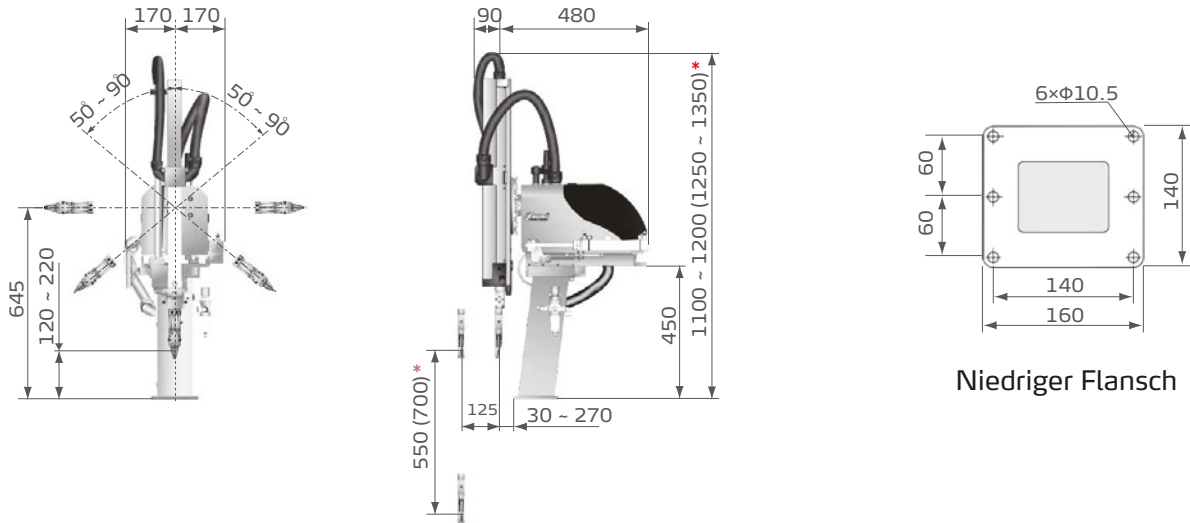


Mittelplatte-Detektor



Vakuumeinrichtung

Umrisszeichnungen



Hinweise: „*“ bedeutet, dass die Abmessungen nur für SS-700 geeignet sind.

Technische Daten

Modell	SS-550	SS-700
IMM (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 (Nl/Zyklus) *	9	10
Gewicht (kg)	62	64
Abmessungen (W x D x H) (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: 1Φ, 200~240V, 50/60Hz.
- 3) „*“ Maximaler Luftverbrauch für die Vakuumeinrichtung 30Nl/min.

Wir behalten uns das Recht vor, Daten ohne vorherige Ankündigung zu ändern.