

Der kompakte Lader zur wirtschaftlichen Fertigung von kleinen Losgrößen und Serienteilen bei Beladung durch die automatische Fronttüre der Bearbeitungsmaschine.

Zelle



Kompakte, modular aufgebaute RoboCube Automationszelle mit einer Stellfläche von 1,2m² und guter Zugänglichkeit.

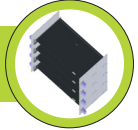
Eine minimale Aufstellfläche wird mit einer Schutzumhausung erreicht. Eine bestmögliche Zugänglichkeit erhält man wahlweise mit einem Bodenscanner.

Roboter

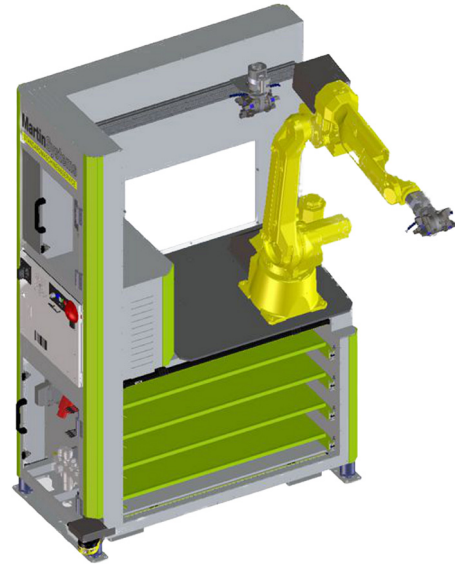


Die geneigte Roboterstellung ermöglicht ein seitliches Eingreifen des Roboters von vorne an der Fronttüre. Dank der 6 Achsen und den max. 35kg Traglast sind auch komplexe Handhabungsaufgaben möglich.

Teilespeicher



Drei Schubladenstellungen für Werkerstellung, Mittelstellung und Arbeitsstellung ermöglichen das Einlegen/Entnehmen von Roh- und Fertigteilen während des laufenden Automatikbetriebes. Für eine optimale Teilebevorratung bei minimalen Platzverhältnissen sind die Schubladen übereinander angeordnet.



QS



SPC-Schublade zur Qualitätssicherung. Mit einem Anforderungstaster können Fertigteile während des laufenden Anlagenbetriebes entnommen und durch die QS geprüft werden.

HMI



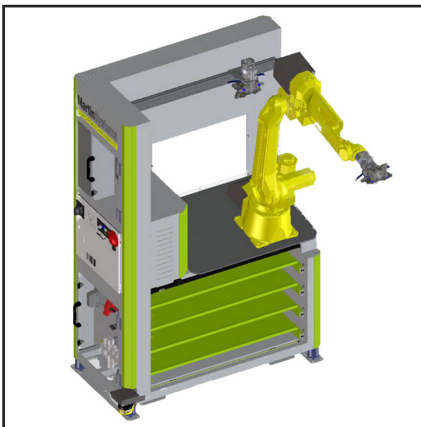
An dem großzügig gestalteten 7" Touchpanel können alle Funktionen ausgewählt werden. Die ausgereifte Maschinensteuerung unterstützt mit einem Wizard das Einrichten von neuen Varianten. Es werden nur die Werkstückdaten eingegeben. Den Rest erledigt die Steuerung selbst. Betriebsarten- und Variantenauswahl, Fehlermeldungen und Systeminformationen gehören zum Standard.

Optionen



Für individuelle Anforderungen ist die Flexibilität im Standard bereits enthalten. Die Anzahl der Schubladen, Greifer, Robotertyp und Schnittstelle ist frei wählbar. Zusatzfunktionen wie Umgreif- und Abblasstation sind in der Steuerung bereits integriert. Es muss lediglich die Hardware erweitert werden.

Technische Daten



Steuerung.

Siemens S7-1500 SPS

Bedienung (HMI).

Siemens 7" Touch

Schnittstelle.

ProfiNet, ProfiNet/ProfiSafe, Profibus, I/O, I/O-Link, Ethernet

Roboter.

Fanuc

Greifersysteme.

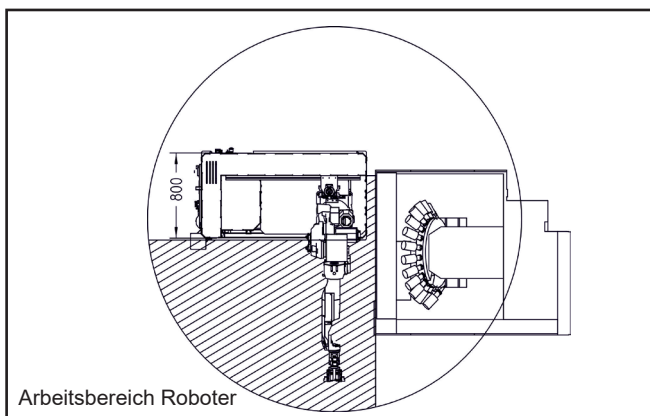
Parallel-Doppelgreifer, Dreifinger-Doppelgreifer, Vakuumgreifer

Speedy-Varianten

Bezeichnung	Traglast Roboter max.	Reichweite Roboter max.	Abmessungen Zelle (L x B x H)	Gewicht Zelle
Speedy 120	12 kg	ca. 1.400 mm	1.600 mm x 800 mm x 2.450 mm	ca. 1.000 kg
Speedy 200	20 kg	ca. 1.800 mm	1.600 mm x 800 mm x 2.450 mm	ca. 1.200 kg
Speedy 350	35 kg	ca. 1.800 mm	1.600 mm x 800 mm x 2.450 mm	ca. 1.200 kg

Schubladen-Varianten

Bezeichnung	Abmessungen Schublade	max. Traglast Schubladen	Handhabung beladeseitig	Handhabung Maschinenseitig
Speedy 120	600 mm x 1.000 mm	150 kg	manuell	Roboter
Speedy 200	600 mm x 1.200 mm	200 kg	manuell	Roboter
Speedy 350	600 mm x 1.200 mm	200 kg	manuell	Roboter



Mögliche Schubladenanzahl in Abhängigkeit von der Teilehöhe.

Teilehöhe max.	Speedy 120	Speedy 200 Speedy 350
bei 2 Schubladen	220 mm	330 mm
bei 3 Schubladen	150 mm	200 mm
bei 4 Schubladen	100 mm	140 mm
bei 5 Schubladen	80 mm	110 mm
bei 6 Schubladen	60 mm	80 mm

Alle Angaben können gerundet sein, können variieren und sind ohne Gewähr. Änderungen vorbehalten.