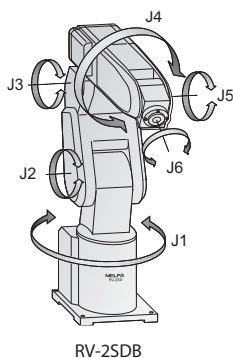


Priemyselné roboty RV-2SDB



Roboty s kĺbovým ramenom RV-2SDB

Tieto prístroje sa vyznačujú najvyššou úrovňou v robotickom ramene a riadiacej jednotke robota. Vďaka svojej kompaktnej konštrukcii si nájdu miesto i na obmedzenom priestore.

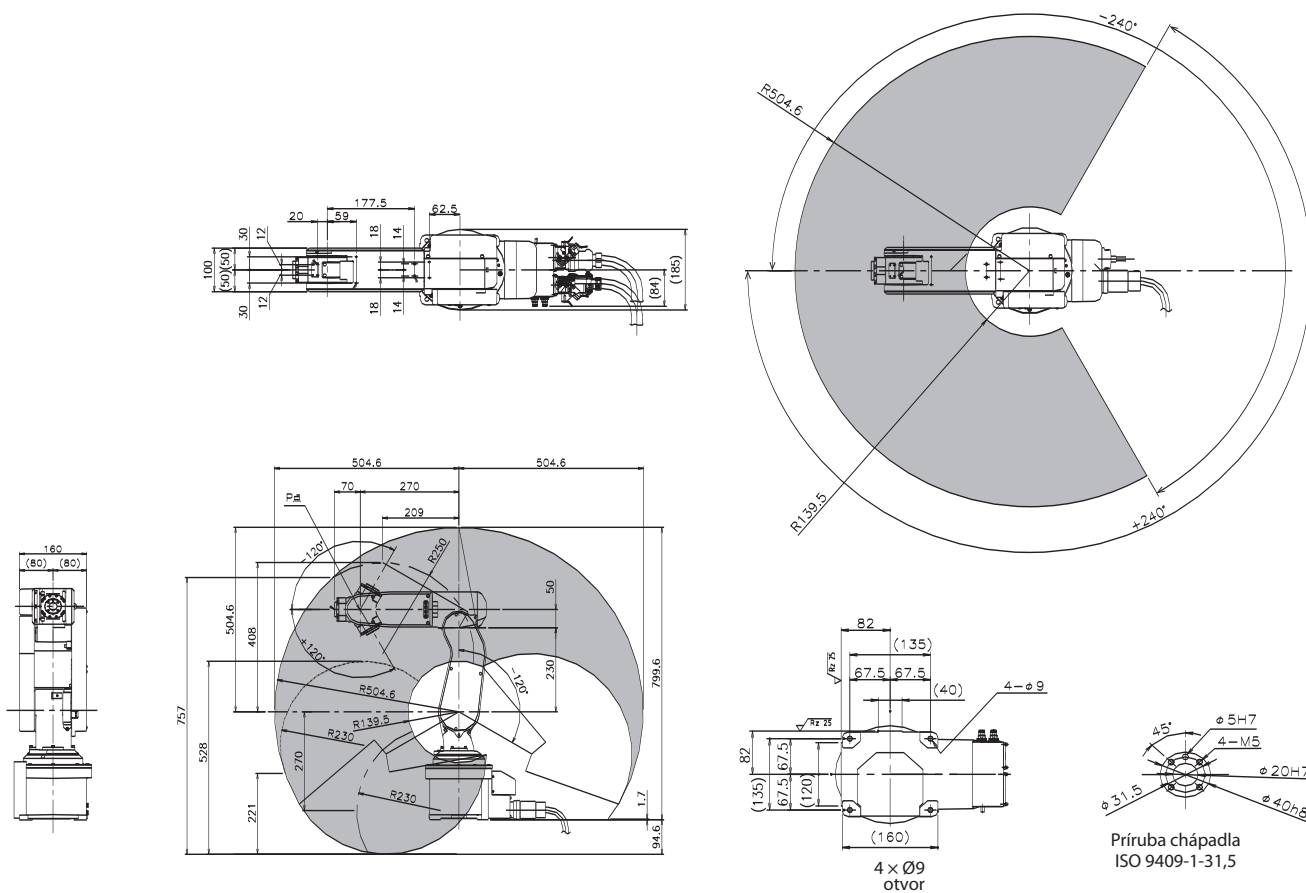
Hlavné výhody:

- Štíhly tvar pre prevádzku v obmedzenom priestore
- Rozšíriteľnosť o prídavné osi
- Multitaskingový operačný systém

Vlastnosti/funkcia		Technické údaje	
		RV-2SDB	
Stupne voľnosti (počet osí)			6
Inštalácia			Je možná montáž na podlahu alebo na strop
Konštrukcia			Vertikálne kĺbové rameno
Pohonný systém			AC servo (brzdenie vo všetkých osiach)
Identifikácia polohy			Absolútny enkóder
Prevádzkový rozsah	Teleso (J1)	Stupňov	480 (-240 až +240)
	Rameno (J2)		240 (-120 až +120)
	Lakeť (J3)		160 (0 až +160)
	Otáčanie podramena (J4)		400 (-200 až +200)
	Vychýlenie ruky (J5)		240 (-120 až +120)
	Otáčanie ruky (J6)		720 (-360 až +360)
Maximálna rýchlosť	Teleso (J1)	Stupňov/s	225
	Rameno (J2)		150
	Lakeť (J3)		275
	Otáčanie podramena (J4)		412
	Vychýlenie ruky (J5)		450
	Otáčanie ruky (J6)		720
Maximálna výsledná rýchlosť	mm/s		4.400
Nosnosť	Menovitá	kg	3
	Maximálna		2
Opakovateľnosť polohy	mm		±0,02
Okolité teplota	°C		0 až 40
Hmotnosť	kg		19
Menovitý moment	Kĺb otáčania (J4)	Nm	4,17
	Kĺb kroku (J5)		4,17
	Kĺb posunu (J6)		2,45
Menovitý moment zotrvačnosti	Kĺb otáčania (J4)	kgm ²	0,18 (0,27)
	Kĺb kroku (J5)		0,18 (0,27)
	Kĺb posunu (J6)		0,04 (0,1)
Rádus dosahu ramena (až po stred osí J5)	mm		504
Kabeláž nástroja			4 vstupné signálové vodiče (pripojenie v oblasti ruky), 4 výstupné signálové vodiče (pripojenie na základni)
Pneumatické hadice pre nástroj			Ø4x4 (od základne a po oblasť chápadla)
Napájací tlak pre pneumatiku	MPa (bar)		0,5 ±10 % (5 ±10 %)
Príruba chápadla			ISO 9409-1-31,5
Krytie			IP30
Riadiaca jednotka robota			CR1D
Informácia pre objednanie	Obj.č.		231174

■ Ramená robotov RV-2SDB

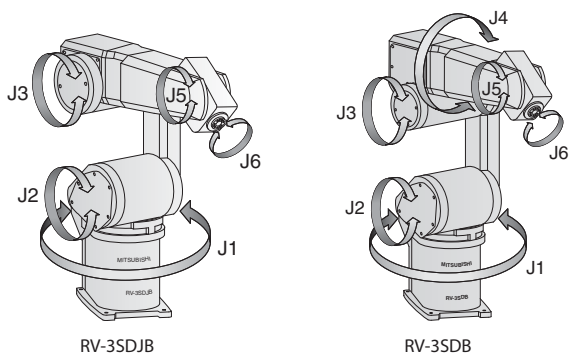
RV-2SDB



Príruba chápadla
ISO 9409-1-31,5

Rozmery : mm

Priemyselné roboty RV-3SDJB a RV-3SDB



Roboty s kĺbovým ramenom RV-3SDJB, RV-3SDB

Roboty RV-3SD sú obzvlášť vhodné pre manipuláciu so záťažou do 3,5 kg. Púzdro s krytím IP65 zaručuje možnosť použitia aj za extrémnych podmienok.

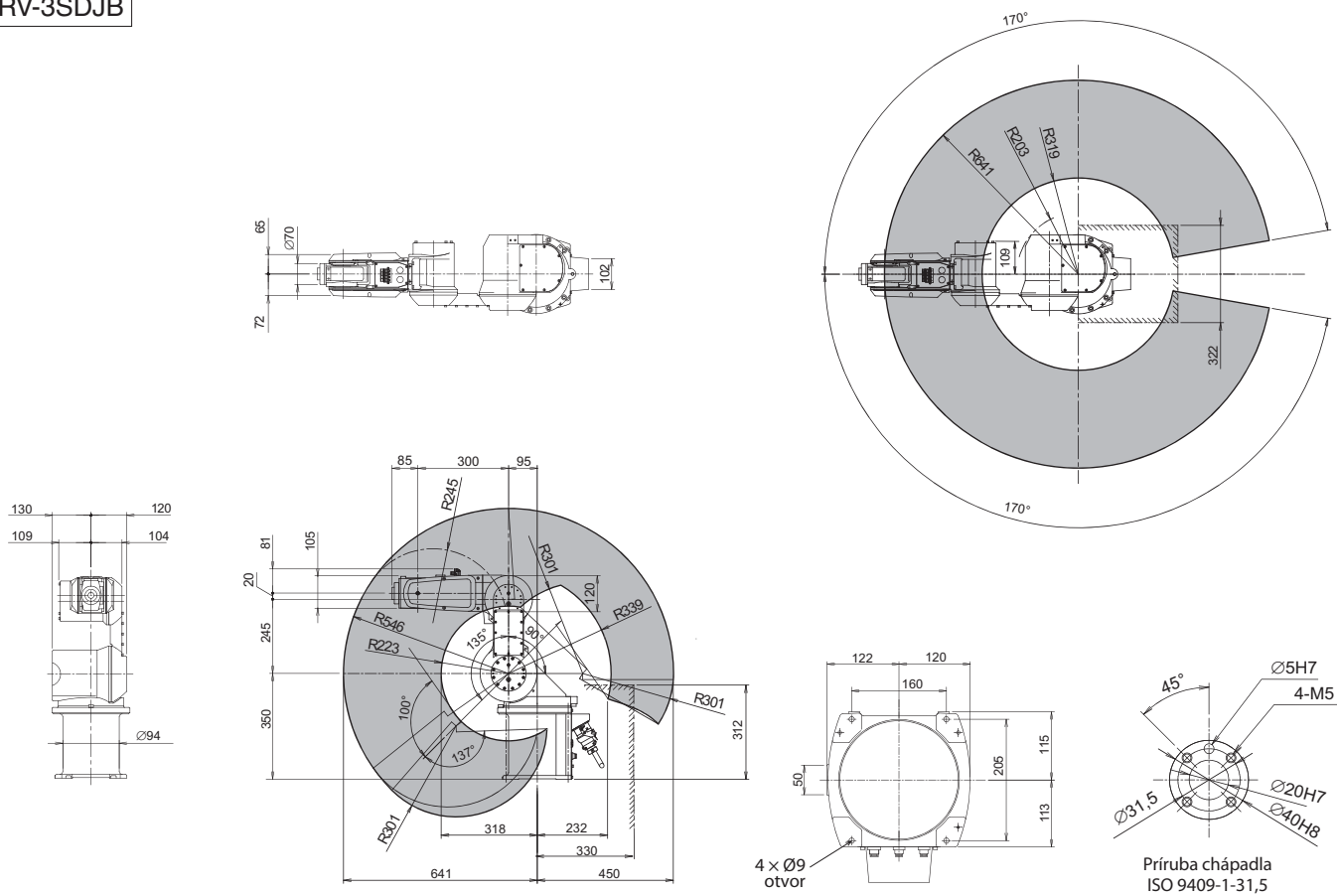
Hlavné výhody:

- Nastavenie mäkkosti osí pre kompenzáciu tolerancie obrobkov
- Sledovanie transportného pásu
- Bezsnímačová identifikácia kolízie
- Zapuzdrená konštrukcia s krytím IP65
- Adaptívna optimalizácia rýchlosti

Vlastnosti/funkcia		Technické údaje	
		RV-3SDJB	RV-3SDB
Stupne voľnosti (počet osí)		5	6
Prevedenie		Štandard	
Inštalácia		Je možná montáž na podlahu, stenu alebo strop (montáž na stenu s obmedzením v osi J1)	
Konštrukcia		Vertikálne kĺbové rameno	
Pohonný systém		AC servo (všetky osi s brzdami)	
Identifikácia polohy		Absolútny enkóder	
Prevádzkový rozsah	Teleso (J1)	340 (-170 až +170)	
	Rameno (J2)	225 (-90 až +135)	
	Lakeť (J3)	237 (-100 až +137)	191 (-20 až +171)
	Otáčanie podramena (J4)	—	320 (-160 až +160)
	Vychýlenie ruky (J5)	240 (-120 až +120)	
	Otáčanie ruky (J6)	720 (-360 až +360)	
Maximálna rýchlosť	Teleso (J1)	250	
	Rameno (J2)	187	
	Lakeť (J3)	250	
	Otáčanie podramena (J4)	—	412
	Vychýlenie ruky (J5)	412	
	Otáčanie ruky (J6)	660	
Maximálna výsledná rýchlosť	mm/s	5300	5500
Nosnosť	Menovitá	3	
	Maximálna	3,5	
Opakovateľnosť polohy	mm	±0,02	
Okolité teplota	°C	0 až 40	
Hmotnosť	kg	33	37
Menovitý moment	Kĺb otáčania (J4)	—	5,83
	Kĺb kroku (J5)	5,83	
	Kĺb posunu (J6)	3,9	
Menovitý moment zotrvačnosti	Kĺb otáčania (J4)	—	0,137
	Kĺb kroku (J5)	0,137	
	Kĺb posunu (J6)	0,047	
Rádus dosahu ramena (až postred osi J5)	mm	641	642
Kabeláž nástroja		8 vstupov/8 výstupov 8 náhradných vodičov 0,2 mm ² (tienených)	
Pneumatické hadice pre nástroj		Primár: Ø6x2 (od základne po dolné rameno) Sekundár: Ø4x8 (voliteľne)	
Napájací tlak pre pneumatiku	MPa (bar)	0,5 ±10 % (5 ±10 %)	
Príruba chápadla		ISO 9409-1-31,5	
Krytie		IP65	
Riadiaca jednotka robota		CR1D	
Informácia pre objednanie	Obj.č.	235684	235683

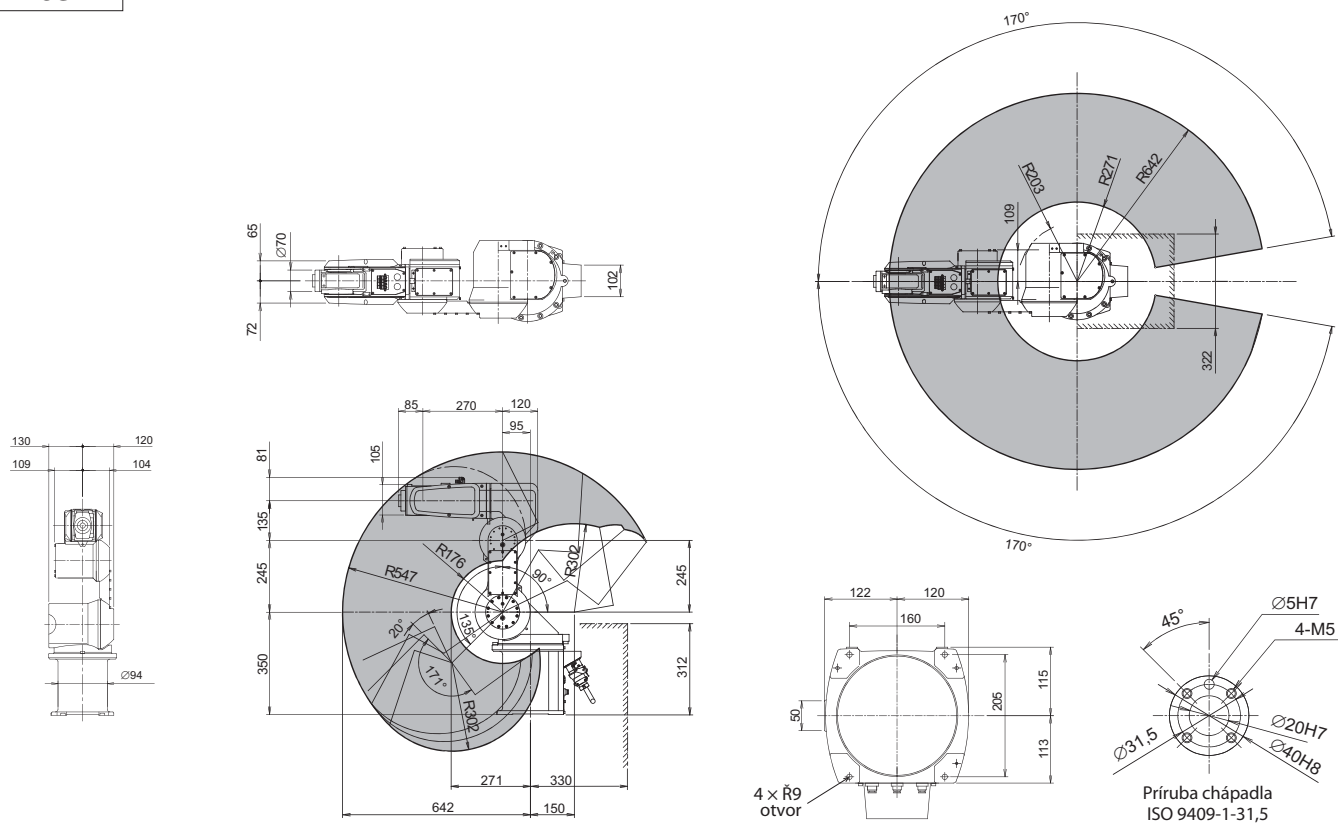
■ Ramená robotov RV-3SDJB a RV-3SDB

RV-3SDJB

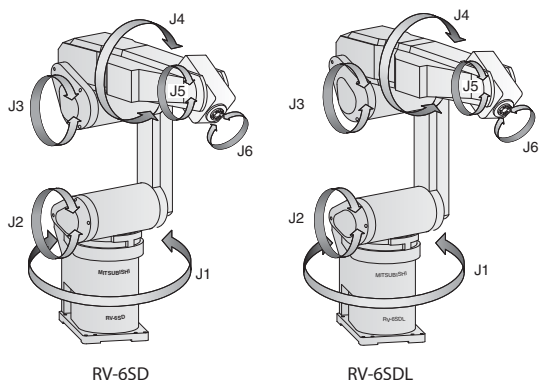


RV-3SDB

Rozmery : mm



Priemyselné roboty RV-6SD, RV-6SDL, RV-12SD a RV-12SDL



Roboty s kĺbovým ramenom RV-6SD(L) a RV-12SD(L)

S maximálnou nosnosťou 6 kg resp 12 kg a súčasne s vysokou rýchlosťou sú tieto roboty vhodné pre takmer každú aplikáciu.

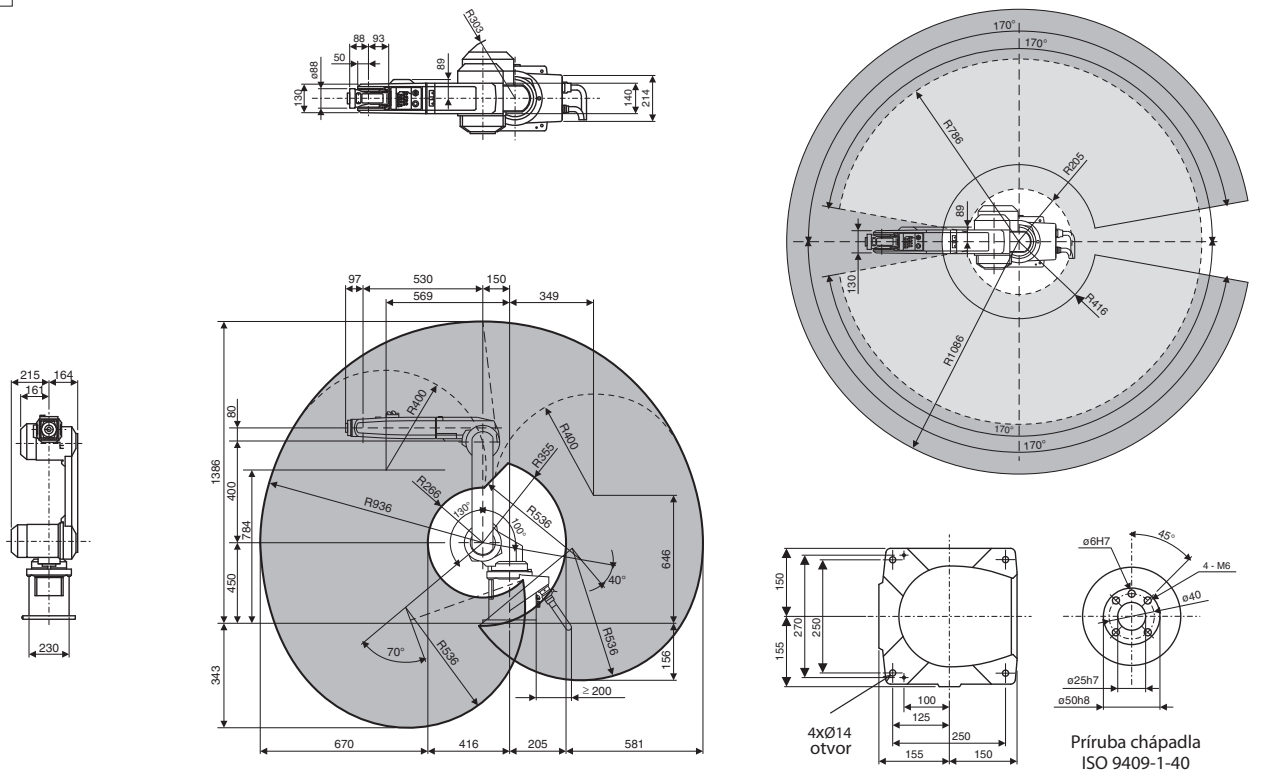
Hlavné výhody:

- Bezsnímačová detekcia kolízie
- Sledovanie transportného pásu
- Nastavenie mäkkosti osí pre kompenzáciu tolerance obrobkov

Vlastnosti/funkcia		Technické údaje			
		RV-6SD	RV-6SDL	RV-12SD	RV-12SDL
Stupne voľnosti (počet osí)		6	6 (Dlhé rameno)	6	6 (Dlhé rameno)
Prevedenie		Standard			
Inštalácia		Je možná montáž na podlahu, stenu alebo strop (montáž na stenu s obmedzením v osi J1)			
Konštrukcia		Vertikálne kĺbové rameno			
Pohonný systém		AC servo (všetky osi s brzdami)			
Identifikácia polohy		Absolútny enkóder			
Prevádzkový rozsah	Teleso (J1)	340 (-1170 až +170)			
	Rameno (J2)	227 (-92 až +135)		230 (-100 až +130)	
	Lakeť (J3)	273 (-107 až +166)	295 (-129 až +166)		290 (-130 až +160)
	Otáčanie podramena (J4)	320 (-160 až +160)			
	Vychýlenie ruky (J5)	240 (-120 až +120)			
	Otáčanie ruky (J6)	720 (-360 až +360) (rozšíriteľné)			
Maximálna rýchlosť	Teleso (J1)	401	250	276	230
	Rameno (J2)	321	267	230	172
	Lakeť (J3)	401	267	267	200
	Otáčanie podramena (J4)	352			
	Vychýlenie ruky (J5)	450		375	
	Otáčanie ruky (J6)	660			
Maximálna výsledná rýchlosť	mm/s	9300	8500	9600	9500
Nosnosť	Menovitá	5		10	
	Maximálna	6		12	
Opakovateľnosť polohy	mm	±0,02		±0,05	
Okolité teplota	°C	0 až 40			
Hmotnosť	kg	58	60	93	98
Menovitý moment	Otáčanie podramena (J4)	12		19,3	
	Vychýlenie ruky (J5)	12		19,3	
	Otáčanie ruky (J6)	4,5		11	
Menovitý moment zotrvačnosti	Otáčanie podramena (J4)	0,29		0,4	
	Vychýlenie ruky (J5)	0,29		0,4	
	Otáčanie ruky (J6)	0,46		0,14	
Rádus dosahu ramena (až po stred osi J5)	mm	696	902	1086	1385
Kabeláž nástroja		8 vstupov/8 výstupov, 6 náhradných vodičov 0,1 mm ² (tienených)			
Pneumatické hadice pre nástroj		Primár: Ø6x2 (od základne po dolné rameno) Sekundár: Ø4x8		Primár: Ø6x2 (od základne po dolné rameno) Sekundár: Ø4x8 (voľiteľne)	
Napájací tlak pre pneumatiku	MPa (bar)	0,49 ±10 % (4,9 ±10 %)			
Príruba chápadla		ISO 9409-1-31,5		ISO 9409-1-40	
Krytie		IP54 (J1 až J3), IP65 (J4 až J6)			
Riadiaca jednotka robota		CR2D		CR2D	
Informácia pre objednanie	Obj.č.	235685	235686	235687	235688

Ramená robotov RV-12SD a RV-12SDL

RV-12SD



Rozmery : mm

RV-12SDL

