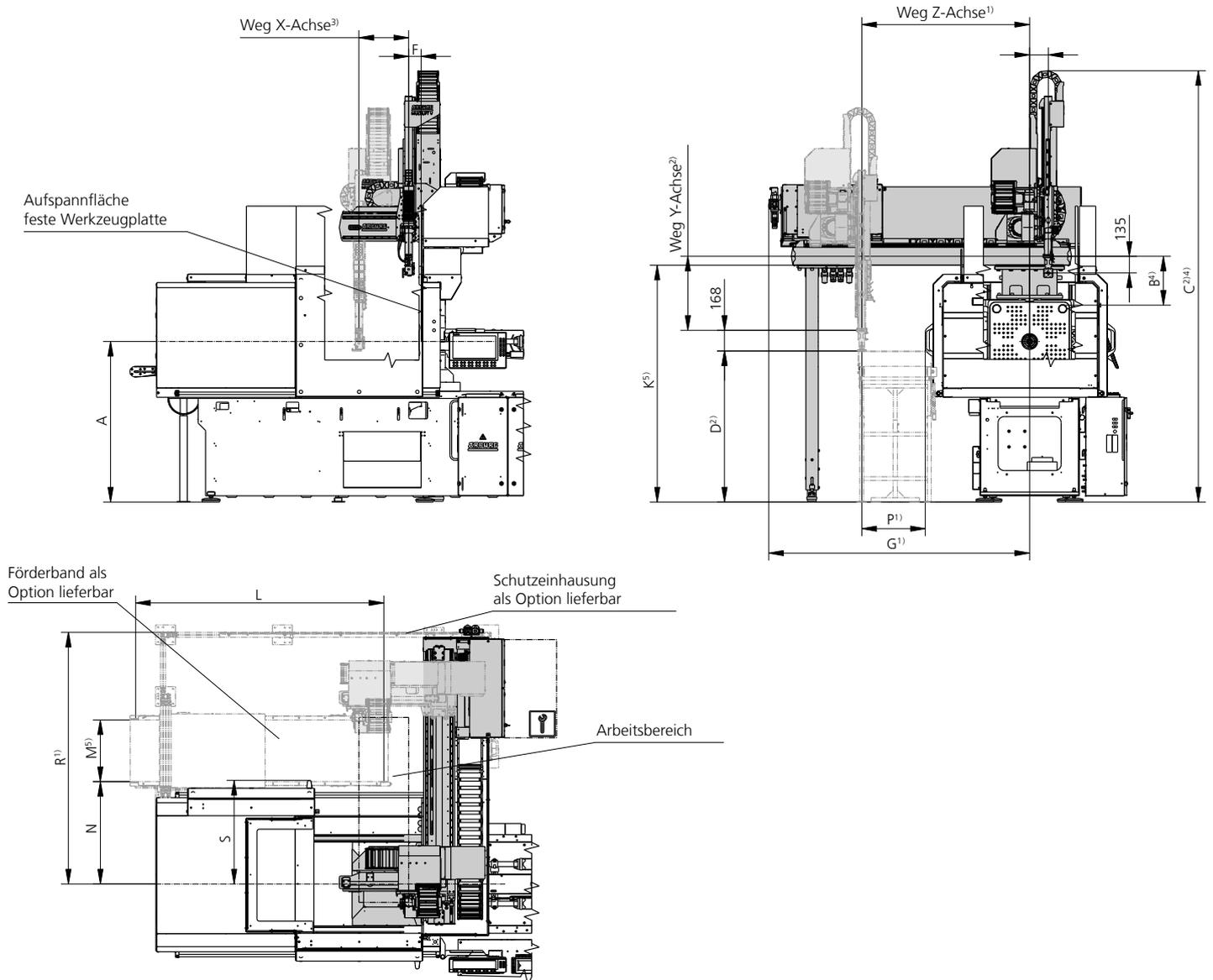


MULTILIFT V 10

Maschinengröße: 270-570
Handhabungsgewicht: 10 kg

ARBURG

TECHNISCHE DATEN | MULTILIFT V 10



- 1) Wegverlängerung Z-Achse optional möglich
- 2) Wegverlängerung Y-Achse optional möglich
- 3) Wegverlängerung X-Achse optional möglich
- 4) Erhöhung der Überfahrhöhe um 200mm optional möglich
- 5) Breiteres Förderband in Verbindung mit Verlängerung der Z-Achse möglich

TECHNISCHE DATEN | MULTILIFT V 10

| Maschinentyp | Maß A | Maß B ¹⁾ | Maß C ²⁾ | Maß D | Maß E | Maß F | Maß G | Maß K ¹⁾ | Förderband | |
|-----------------------------------|-------|---------------------|---------------------|-------------|---------|---------|-------------|---------------------|------------|------------------------|
| | mm | Standard mm | Standard mm | Standard mm | max. mm | min. mm | Standard mm | mm | Maß L mm | Maß M ³⁾ mm |
| 270 A / H | 1220 | 496 | 3410 | 1128 | 50 | 100 | 1700 | 1820 | 1500 | 400 |
| 270 S | 1170 | 496 | 3360 | 1078 | 50 | 100 | 1700 | 1770 | 1500 | 400 |
| 370 A / H / S / E GOLDEN ELECTRIC | 1220 | 431 | 3400 | 1118 | 100 | 100 | 1900 | 1815 | 2000 | 400 |
| 470 A / H / S / E GOLDEN ELECTRIC | 1300 | 396 | 3500 | 1225 | 150 | 100 | 2100 | 1920 | 2000 | 500 |
| 520 A / H / S / E GOLDEN ELECTRIC | 1350 | 401 | 3680 | 1117 | 200 | 100 | 2050 | 2010 | 2500 | 500 |
| 570 A / H / S / E GOLDEN ELECTRIC | 1410 | 444 | 3820 | 1260 | 200 | 100 | 2300 | 2150 | 2500 | 600 |

| Maschinentyp | Maß N | Maß P | Maß R | Maß S | FB-Höhe |
|-----------------------------------|-------|-------------|-------------|-------|-----------|
| | mm | Standard mm | Standard mm | mm | |
| 270 A / H | 680 | 390 | 1700 | 560 | 1100 ±200 |
| 270 S | 680 | 390 | 1700 | 560 | 1100 ±200 |
| 370 A / H / S / E GOLDEN ELECTRIC | 750 | 450 | 1860 | 760 | 1100 ±200 |
| 470 A / H / S / E GOLDEN ELECTRIC | 830 | 510 | 2040 | 840 | 1100 ±200 |
| 520 A / H / S / E GOLDEN ELECTRIC | 820 | 460 | 1980 | 840 | 1100 ±200 |
| 570 A / H / S / E GOLDEN ELECTRIC | 920 | 610 | 2290 | 940 | 1100 ±200 |

- 1) Erhöhung der Überfahrhöhe um 200 mm optional möglich
 2) Maß erhöht sich bei optionaler Y-Achse in Teleskopausführung um halbe Wegverlängerung
 3) Breiteres Förderband in Verbindung mit Verlängerung der Z-Achse möglich

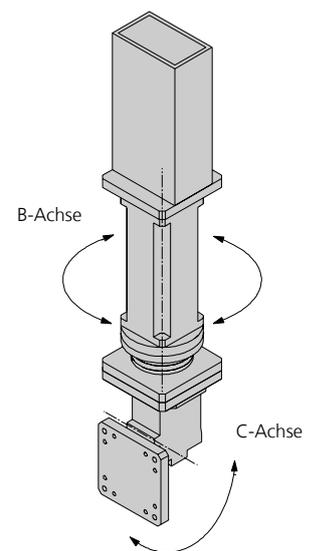
TECHNISCHE DATEN | MULTILIFT V 10

Hauptachsen

| Maschinentyp | Handhabungs- gewicht ⁵⁾ max. kg | Z-Achse | | | Y-Achse | | | X-Achse | | | Gewicht Robot Standard kg |
|---------------|--|----------------|-------------------------------------|----------------------|----------------|-------------------------------------|----------------------|----------------|-------------------------------------|----------------------|------------------------------------|
| | | Weg | | Geschw. max. mm/s | Weg | | Geschw. max. mm/s | Weg | | Geschw. max. mm/s | |
| | | Standard mm | verlängert ¹⁾ max. mm | | Standard mm | verlängert ¹⁾ max. mm | | Standard mm | verlängert ¹⁾ max. mm | | |
| 270 A / H / S | 10 | 1000 | 2000 | 3000 | 600 | 800 | 4000 | 400 | 600 | 2000 | 430 |
| 370 A / H / S | 10 | 1250 | 2500 | 3000 | 600 | 800 | 4000 | 400 | 600 | 2000 | 450 |
| 470 A / H / S | 10 | 1500 | 3000 | 3000 | 600 | 1000 | 4000 | 400 | 600 | 2000 | 475 |
| 520 A / H / S | 10 | 1500 | 3000 | 3000 | 800 | 1200 | 4000 | 400 | 600 | 2000 | 485 |
| 570 A / H / S | 10 | 1750 | 3000 | 3000 | 800 | 1200 | 4000 | 400 | 600 | 2000 | 520 |

Nebenachsen (Greiferachsen)

| C-Achse pneumatisch | | C-Achse servoelektrisch ¹⁾ | | B-Achse pneumatisch ¹⁾ | | B-Achse servoelektrisch ¹⁾ | |
|--------------------------|---------|---------------------------------------|---------|-----------------------------------|---------|---------------------------------------|---------|
| Drehmoment ⁴⁾ | Gewicht | Drehmoment | Gewicht | Drehmoment ⁴⁾ | Gewicht | Drehmoment | Gewicht |
| Nm | kg | Nm | kg | Nm | kg | Nm | kg |
| 14 | 1,2 | 18 | 2,2 | 10 | 2,5 | 18 | 2,0 |



*) Option

4) Greifer plus Teilgewicht plus Gewicht Nebenachsen (B-, C-Achse)

5) bei 6 bar Druckniveau

AUSSTATTUNG | MULTILIFT V 10

Voraussetzung für den Einsatz des MULTILIFT V 10 kg ist ein ARBURG ALLROUNDER.

Achsen

- Hauptachsen mit servoelektrischem Antrieb für gleichzeitige und schnelle Fahrbewegungen bei hoher Wiederholgenauigkeit
- C-Achse mit pneumatischem Antrieb zum Schwenken der Fertigteile
- C-Achse mit servoelektrischem Antrieb zum Schwenken der Fertigteile
- B-Achse mit pneumatischem Antrieb für das Ablegen der Fertigteile in zwei unterschiedlichen Drehlagen
- B-Achse mit servoelektrischem Antrieb für das Ablegen der Fertigteile in beliebigen Drehlagen

Pneumatik-Ventile für Greifer

- Pneumatik-Ventil zur Ansteuerung von Greiferfunktionen wie beispielsweise Greifern, Zangen, Zylindern, Weg- und Dreheinheiten (siehe Zusatzinformation):
 - 1 mit gesperrter Mittelstellung (5/3)
- Zusätzliche Pneumatik-Ventile (maximal 9) in folgenden Ausführungen beliebig kombinierbar (siehe Zusatzinformation):
 - mit gesperrter Mittelstellung (5/3)
 - mit entlüfteter Mittelstellung (5/3)
 - mit Federrückstellung (2 x 3/2)
- Alle Pneumatik-Ventile verschlachtet bis zum Greiferflansch auf Schnellverschlusskupplungen

Vakuumausrüstung für Greifer

- Vakuumausrüstung (Venturi-Prinzip) zur Teilehandhabung mit Saugern
- Zusätzliche Vakuumausrüstungen (maximal 3)

- Alle Vakuumausrüstungen greifer-nah verschlachtet. Inklusive Vakuumschalter zur Teileüberwachung
- Abblasfunktion zur sicheren Teileübergabe
- Luftsparfunktion

Pneumatische Wartungseinheit

- Handeinstellbarer Filterdruckminderer zur Einstellung des Druckniveaus
- Überwachung des Druckniveaus
- Elektrische Ein-/Abschaltfunktion
- Befüllventil zum sicheren Anfahren
- Verteiler zur Versorgung weiterer Verbraucher

Steuerung

- Ablaufprogrammierung mit Symboldarstellung über SELOGICA. Teach-in-Funktion für bedienerfreundliche Ablaufprogrammierung
- Bildanwahl über Funktions- und Direktsprungtasten
- Zyklusstrittanzeige im Ablaufdiagramm
- Robot-System analog zum Zyklusablauf satzweise verfahrbar
- Drei verschiedene Geschwindigkeiten im Handbetrieb wählbar für schnelle und sichere Programmierung. Achsen können entweder kontinuierlich oder inkrementell (0,1 mm, 1 mm oder 10 mm) bewegt werden
- Programmierbare Ablaufverzweigungen zur sicheren Separierung von Stichproben, Schlechtteilen und Angüssen
- Datensatz des Robot-Systems in Datensatz der Spritzgießmaschine integriert
- Synchronfahren von Robot-System mit Auswerfer- und Werkzeugöffnungsbewegung
- Schnittstelle zwischen Robot-System und Spritzgießmaschine

Schnittstelle für PC-Tastatur

- Mobiles Bedienpanel ARBURG Mobile SELOGICA (AMS) für leichte und flexible Bedienung

Ein-/Ausgänge für Greifer

- Schnittstelle mit 8 frei programmierbaren Eingängen zur Abfrage von Sensoren für Greiferfunktionen. Alle Eingänge auf Stecker verdrahtet, inklusive Gegenstecker
- Zusätzliche Schnittstellen (maximal 3) zur Abfrage von 8, 16 oder 24 weiteren Sensoren
- Frei programmierbare Ausgänge zur Ansteuerung der Pneumatik-Ventile für Greiferfunktionen. Alle Ausgänge direkt an Pneumatik-Ventile angeschlossen

Ein-/Ausgänge für Peripherie

- Schnittstelle (24V DC) mit 4 frei programmierbaren Ein- und Ausgängen für Peripheriegeräte. Verdrahtet auf 42-polige Steckdose am MULTILIFT, inklusive Gegenstecker
- Zusätzliche Schnittstelle (24V DC) mit 4 frei programmierbaren Ein- und Ausgängen. Verdrahtet auf 42-polige Steckdose am MULTILIFT, inklusive Gegenstecker
- Zusätzliche Schnittstelle (24V DC) mit 16 oder 32 frei programmierbaren Ein- und Ausgängen. Verdrahtet auf 72-polige Steckdose am MULTILIFT, inklusive Gegenstecker

Schutzeinrichtungen

- Elektrische Ausrüstung zur Absicherung einer Tür im Schutzzaun nach EUROMAP 73, mit folgendem Umfang:
 - 2 Not-Aus-Taster

- 1 Quittiertaste
- 3 Schalter für Tür
- Elektrische Ausrüstung zur Absicherung einer zweiten Tür
- Schutzeinrichtung in PC transparent zur Einhausung des Robot-Systems
- Schutzeinrichtung in Wellengitter zur Einhausung des Robot-Systems

Weitere Optionen

- Förderband zur Teileablage, inklusive Schnittstelle, erweiterbar um Leerräumtaste

Zusatzinformation

- 5/3 Pneumatik-Ventil mit gesperrter Mittelstellung für Greiferfunktionen, deren Position bei nicht betätigtem Ventil gehalten werden soll, wie beispielsweise bei geöffneter Schutztür, NOT-AUS
- 5/3 Pneumatik-Ventil mit entlüfteter Mittelstellung für Greiferfunktionen, die bei nicht betätigtem Ventil drucklos geschaltet werden sollen, um beispielsweise eine teileschonende Übergabe durch maschinenseitigen Auswerfer zu gewährleisten
- 2 x 3/2 Pneumatik-Ventil mit Federrückstellung für Greiferfunktionen mit Federrückstellung, wie beispielsweise bei Angusszangen oder einfach wirkende Pneumatikzylinder

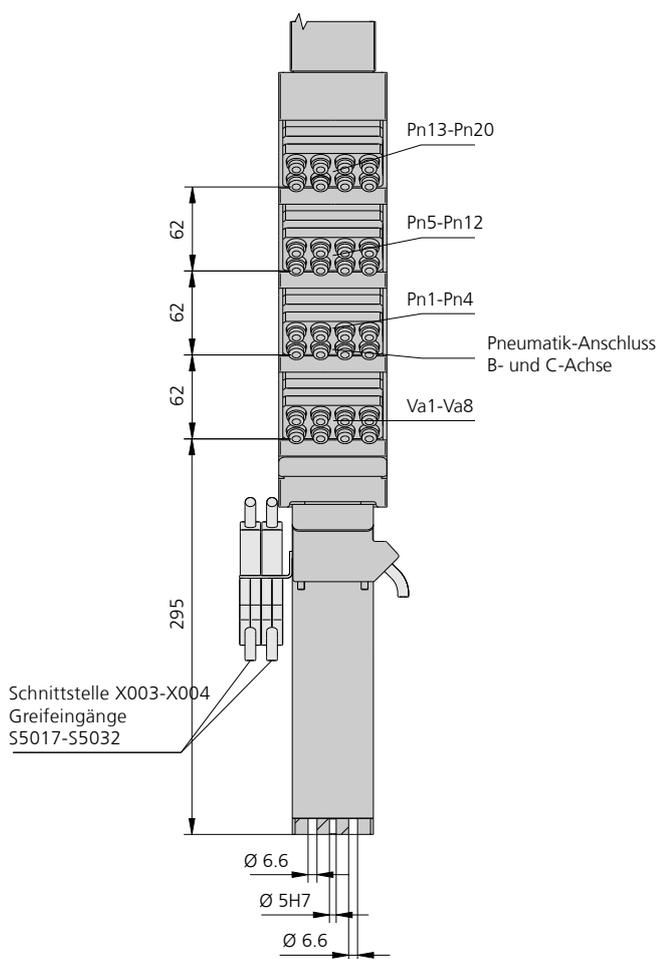
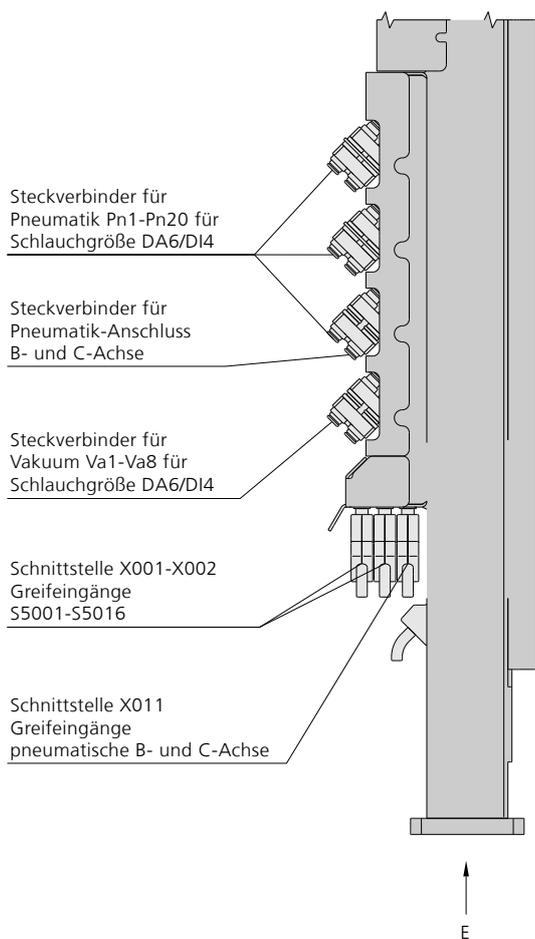
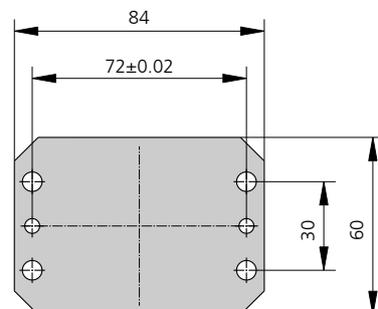
■ Basismaschine

○ Option

GREIFERADAPTIONEN | MULTILIFT V 10

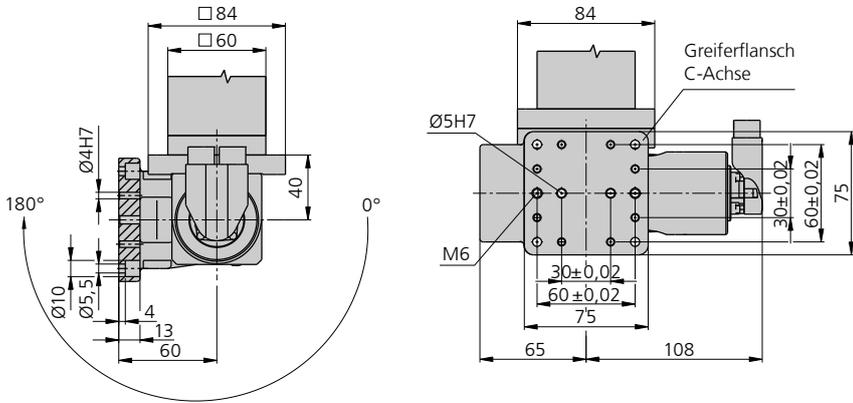
| Belegung Schnittstelle X001 Greifereingänge S 5001 - S 5008 | | | | | |
|---|----------|------------------|---------|----------|------------------|
| Pin-Nr. | Funktion | Bezeichnung | Pin-Nr. | Funktion | Bezeichnung |
| 1 | S 5001 | | 14 | S 5005 | |
| 2 | + 24 V | Greifereingang 1 | 15 | + 24 V | Greifereingang 5 |
| 3 | GND | | 16 | GND | |
| 4 | S 5002 | | 17 | S 5006 | |
| 5 | + 24 V | Greifereingang 2 | 18 | + 24 V | Greifereingang 6 |
| 6 | GND | | 19 | GND | |
| 7 | S 5003 | | 20 | S 5007 | |
| 8 | + 24 V | Greifereingang 3 | 21 | + 24 V | Greifereingang 7 |
| 9 | GND | | 22 | GND | |
| 10 | S 5004 | | 23 | S 5008 | |
| 11 | + 24 V | Greifereingang 4 | 24 | + 24 V | Greifereingang 8 |
| 12 | GND | | 25 | GND | |
| 13 | PE | | | | |

Einzelheit E: Greiferflansch

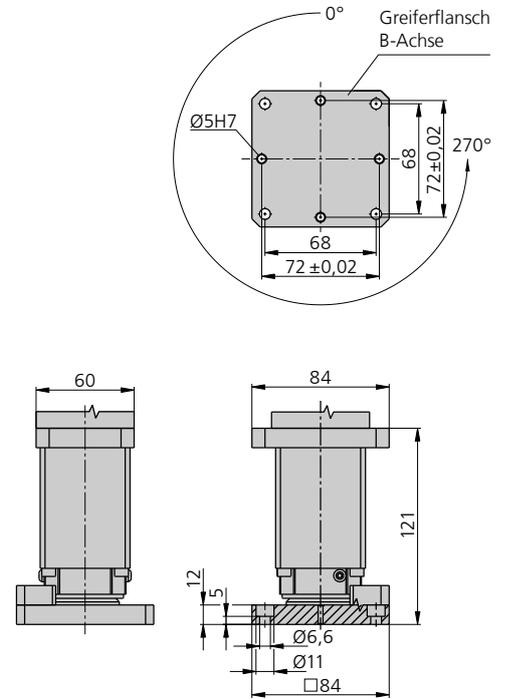


NEBENACHSEN | MULTILIFT V 10

C-Achse (servoelektrisch)



B-Achse (servoelektrisch)



ARBURG GmbH + Co KG

Arthur-Hehl-Straße
72290 Loßburg
Tel.: +49 7446 33-0
www.arburg.com
contact@arburg.com