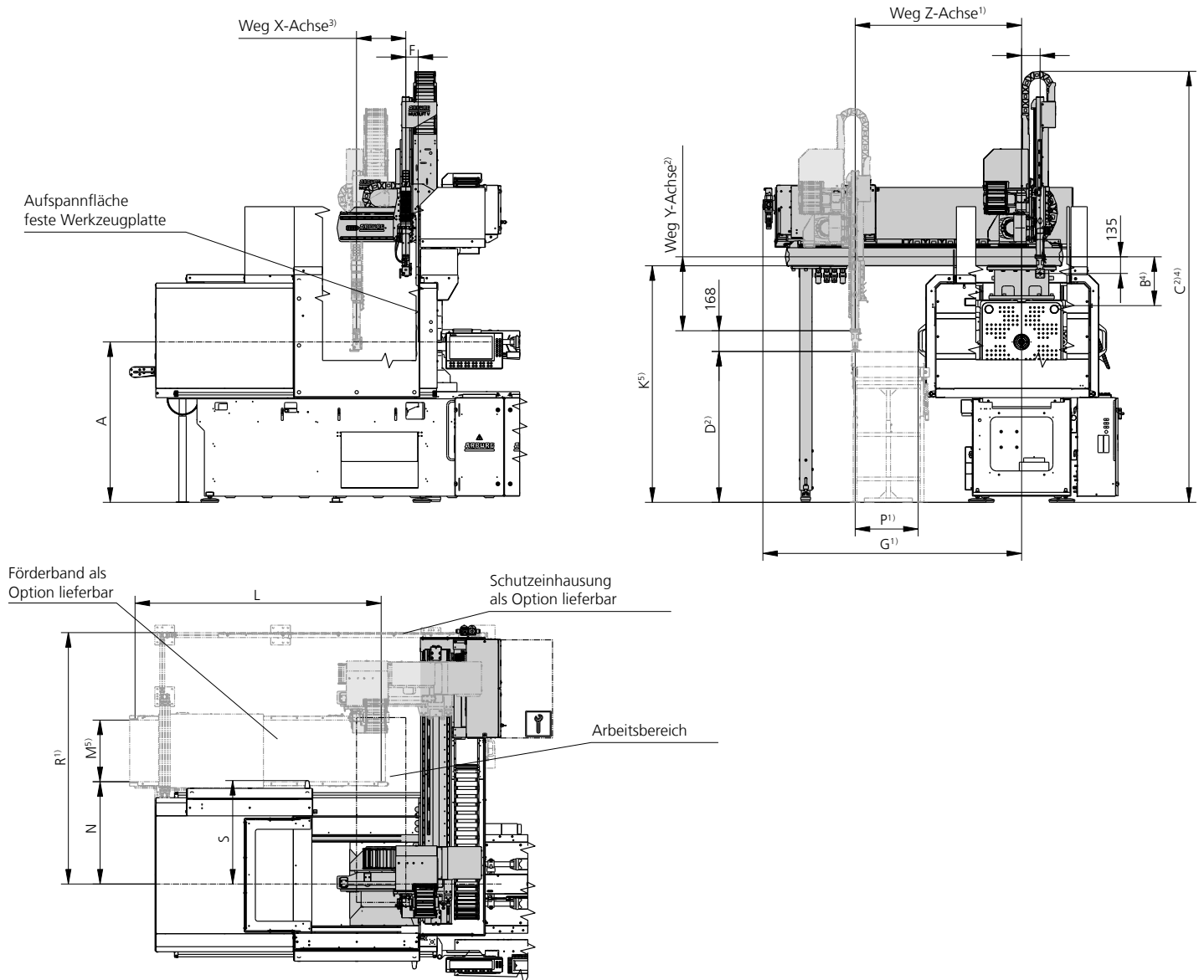


MULTILIFT V 10

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

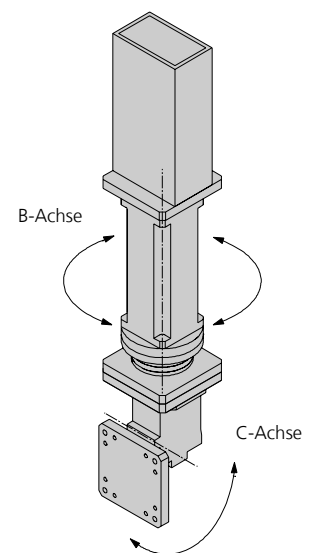
TECHNISCHE DATEN | MULTILIFT V 10

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
- Zyklusschrittanzeige 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

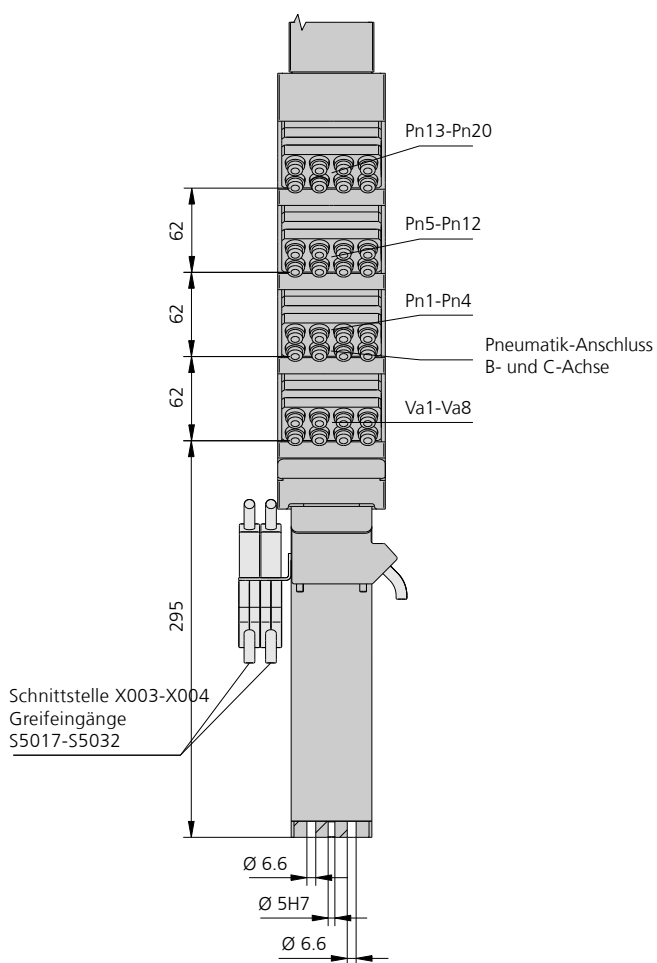
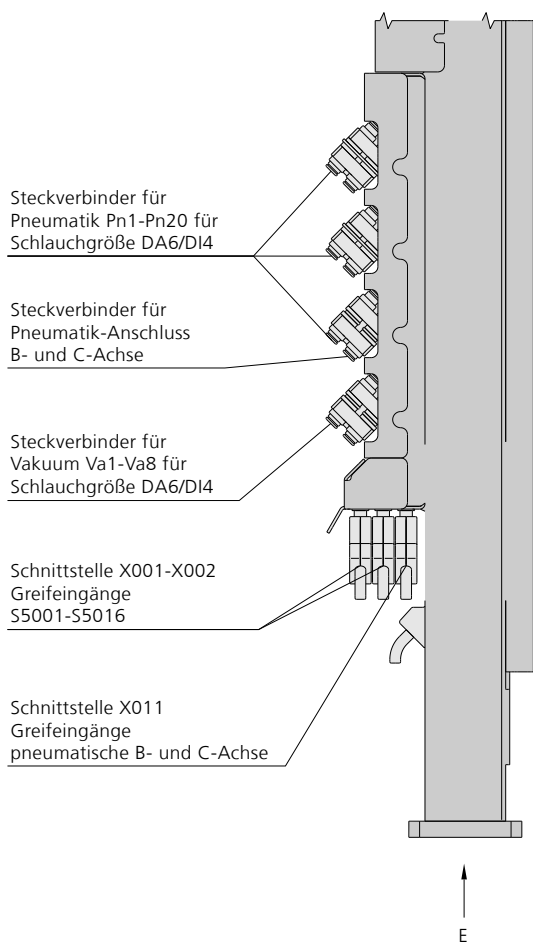
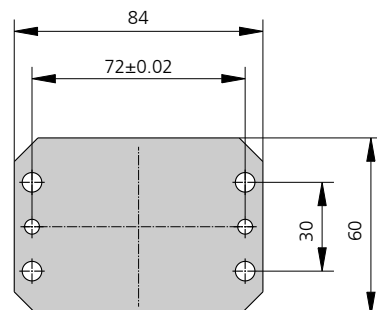
■ Basismaschine

○ 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				

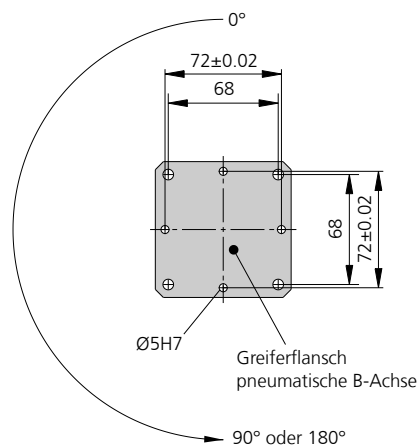
Einzelheit E: Greiferflansch



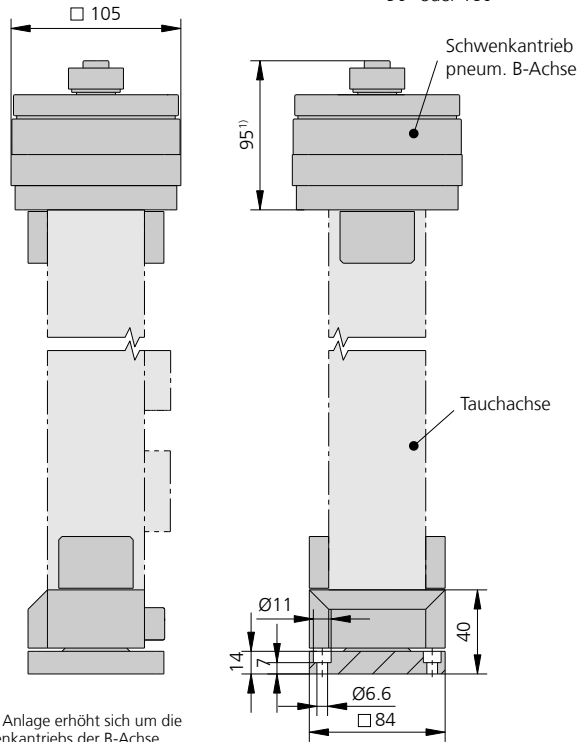
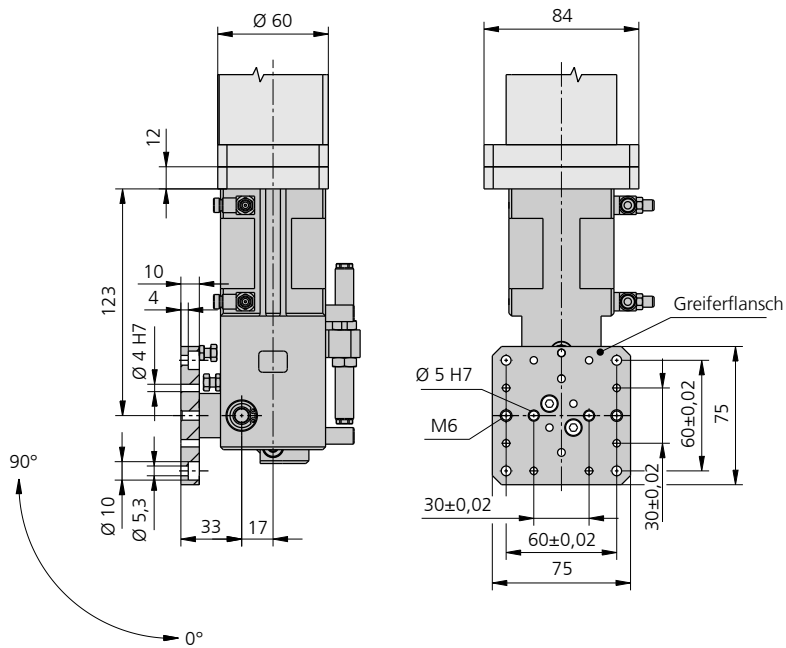
NEBENACHSEN | MULTILIFT V 10

Belegung Schnittstelle X011 Greifereingänge pneumatische Nebenachsen					
Pin-Nr.	Funktion	Bezeichnung	Pin-Nr.	Funktion	Bezeichnung
1	S 5001		10	S 5574	
2	+ 24 V	A +	11	+ 24 V	B -
3	GND		12	GND	
4	S5002		14	S 5582	
5	+ 24 V	A -	15	+ 24 V	C +
6	GND		16	GND	
7	S 5003		17	S 5592	
8	+ 24 V	B +	18	+ 24 V	C -
9	GND		19	GND	

B-Achse (pneumatisch)



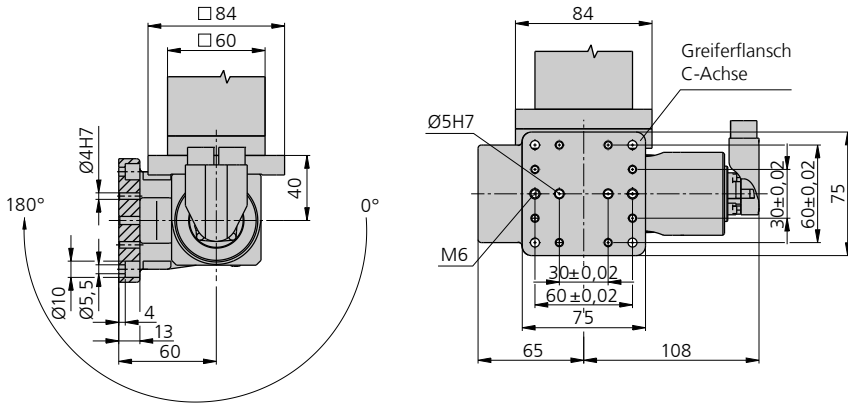
C-Achse (pneumatisch)



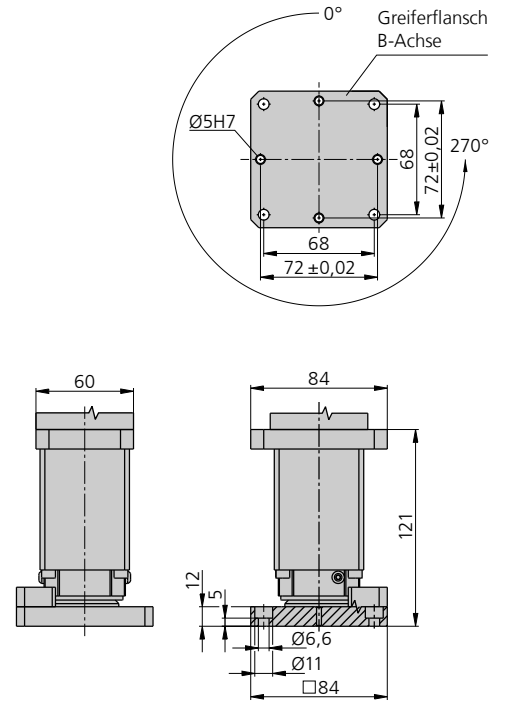
1) Gesamthöhe der Anlage erhöht sich um die Höhe des Schwenkantriebs der B-Achse

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