

MEHR-ACHS-ROBOTER

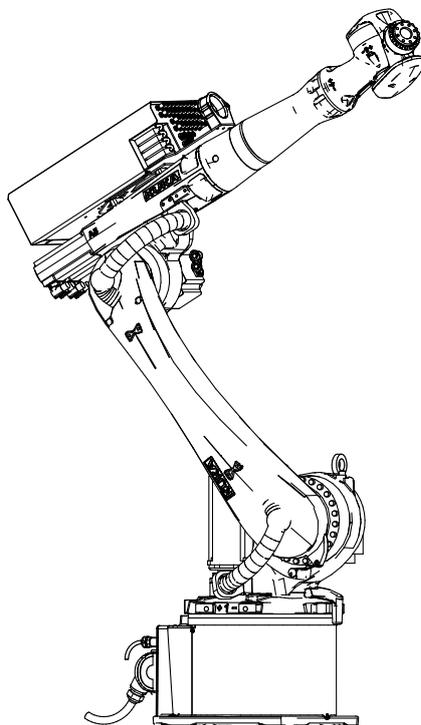
KUKA – POWERED BY ARBURG
Handhabungsgewicht: 6-120 kg

ARBURG

MEHR-ACHS-ROBOTER

Mehr-Achs-Roboter		ALLROUNDER Baugrößen / Maschinentypen												
KUKA - powered by ARBURG		Nenn-Traglast ¹ [kg]	270	370	470	520	570	630	720	820	920	1120	375 V	T
KR10 R1100 AGILUS sixx	10		•											
KR 6 R1820 Cybertech nano	6		•	•	•	•	•						•	
KR 8 R1620 Cybertech nano	8		•	•	•								•	
KR 10 R1420 Cybertech nano	10		•	•	•								•	
KR8 R2010 Cybertech	8					•	•	•					•	
KR12 R1810 Cybertech	12			•	•	•	•	•					•	
KR16 R1610 Cybertech	16			•	•								•	
KR16 R2010 Cybertech	16					•	•	•	•	•	•		•	
KR20 R1810 Cybertech	20				•	•	•	•	•				•	
KR22 R1610 Cybertech	22				•	•							•	
KR30	30							•	•	•	•		•	
KR60	60							•	•	•	•		•	
KR90	90											•		
KR120	120								•	•	•			

**Plug and Work:
Vorkonfigurierte
Ventiltechnik
und Anschluss-
möglichkeiten**



**Breite Palette
an individuellen
Lösungen**

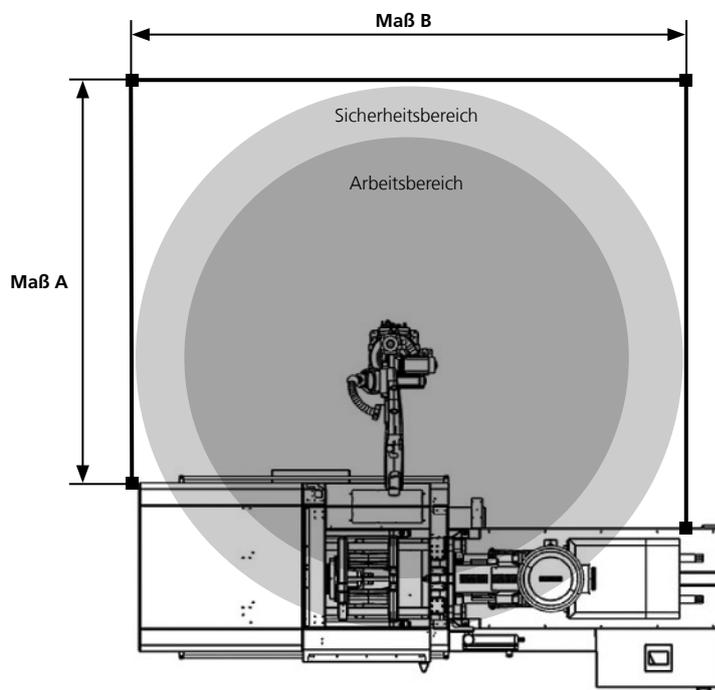
**Kundenspezifische
Anbaumöglichkeiten
zusätzlich zur stehen-
den Version**

1) Abhängig vom Greiferschwerpunkt

MEHR-ACHS-ROBOTER

Mehr-Achs-Roboter	Nenn-Traglast ¹ [kg]	Arbeitsbereich - Radius [mm]	Zentralhand [mm]	ALLROUNDER Baugrößen / Maschinentypen									
				270		370		470		520		570	
				A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10	1100	80	1973	2900								
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	1820	80	3293	4340	3217	4540	3187	4740	3337	4840	3237	4940
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	1620	80	2993	3940	2817	4140	2787	4340				
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	1420	80	2593	3540	2367	3740	2437	3940				
KR8 R2010 Cybertech	8	2010	153							3650	5366	3550	5466
KR12 R1810 Cybertech	12	1810	153			3230	4666	3200	4866	3350	4966	3300	5066
KR16 R1610 Cybertech	16	1610	135			2780	4266	2900	4466				
KR16 R2010 Cybertech	16	2010	153							3800	5366	3700	5466
KR20 R1810 Cybertech	20	1810	153					3200	4866	3350	4966	3250	5066
KR22 R1610 Cybertech	22	1610	153					2850	4466	2900	4566		
KR30	30	2033	170										
KR60	60	2033	170										
KR90	90	2700	220										
KR120	120	2500	215										

Aufstellmaße A und B



*) Aufstellmaße A und B in mm
1) Abhängig vom Greiferschwerpunkt

MEHR-ACHS-ROBOTER

KUKA - powered by ARBURG	Nenn-Traglast ¹ [kg]	Arbeitsbereich - Radius [mm]	Zentralhand [mm]	ALLROUNDER Baugrößen / Maschinentypen									
				630		720		820		920		1120	
				A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10	1100	80										
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	1820	80										
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	1620	80										
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	1420	80										
KR8 R2010 Cybertech	8	2010	153	3486	5586								
KR12 R1810 Cybertech	12	1810	153	3136	5186								
KR16 R1610 Cybertech	16	1610	135										
KR16 R2010 Cybertech	16	2010	153	3536	5586	3576	5766	3766	5966	3776	6166		
KR20 R1810 Cybertech	20	1810	153	3136	5186	3226	5366						
KR22 R1610 Cybertech	22	1610	153										
KR30	30	2033	170	3526	5666	3566	5846	3716	6046	3816	6246		
KR60	60	2033	170	3526	5666	3616	5846	3716	6046	3766	6246		
KR90	90	2700	220									4909	8080
KR120	120	2500	215			4578	6870	4678	7070	4728	7270		

KUKA - powered by ARBURG	Nenn-Traglast ¹ [kg]	ALLROUNDER Baugrößen / Maschinentypen			
		375 V (400 mm) ²		T (600 mm) ²	
		A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10				
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	3650	4600		
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	3250	4200		
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	2900	3800		
KR8 R2010 Cybertech	8	4015	5126		
KR12 R1810 Cybertech	12	3560	4726		
KR16 R1610 Cybertech	16	3110	4326		
KR16 R2010 Cybertech	16			3880	5526
KR20 R1810 Cybertech	20			3780	5126
KR22 R1610 Cybertech	22			3380	4726
KR30	30			4220	5606
KR60	60			4225	5606
KR90	90				
KR120	120				

*) Aufstellmaße A und B in mm
 1) Abhängig vom Greiferschwerpunkt
 2) Angenommenes Greifermaß

AUSSTATTUNG* | MEHR-ACHS-ROBOTER

Voraussetzung für den Einsatz des Mehr-Achs-Roboters ist ein ARBURG ALLROUNDER.

Pneumatik-Ventile für Greifer

- Pneumatik-Ventil zur Ansteuerung von Funktionen wie beispielsweise Greifern, Zangen, Zylindern, Hub- und Dreheinheiten (siehe Zusatzinformation):
 - 1 mit gesperrter Mittelstellung (5/3)
- Zusätzliche Pneumatik-Ventile (maximal 15) in folgenden Ausführungen beliebig kombinierbar (siehe Zusatzinformation):
 - mit gesperrter Mittelstellung (5/3)
 - mit entlüfteter Mittelstellung (5/3)
 - mit Federrückstellung (2 x 3/2)

Vakuumausrüstung für Greifer

- Vakuumausrüstung (Venturi-Prinzip) zur Teilehandhabung mit Saugern
- Zusätzliche Vakuumausrüstungen (maximal 5)
- Alle Vakuumausrüstungen greifernah verschlaucht. Inklusive Vakuumschalter zur Teileüberwachung
- Abblasfunktion zur sicheren Teileübergabe
- Luftsparfunktion

Pneumatische Wartungseinheit

- Eine Pneumatik-Wartungseinheit
- Handeinstellbarer Filterdruckreduzierventil zur Einstellung des Druckniveaus
- Überwachung des Druckniveaus
- Elektrische Ein-/Abschaltfunktion

Steuerung

- Programmierhandgerät KUKA smartPAD
- Implementierte SELOGICA Bedienoberflächen
 - Einheitliche Bediensystematik: grafische Ablaufprogrammierung für Maschine und Robot-System
 - Teach-in-Funktion
 - Bildanwahl über Funktions- und Direktsprungtasten
 - Robot-System analog zum Zyklus satzweise verfahrbar
 - Programmierbare Ablaufverzweigungen
- Schnittstelle zwischen Robot-System und Spritzgießmaschine (EUROMAP 67)
- Varan-Schnittstelle für erweiterte Echtzeit-Kommunikation zur Spritzgießmaschine und somit:
 - Ein Datensatz für Spritzgießmaschine und Robot-System
 - Abgestimmtes Fahren in Grundstellung
 - Separieren von Stichproben, Schlechtteilen und Angüssen
 - Erstellen eigener Abläufe für ersten und letzten Zyklus
 - Zykluszeitreduktion durch Einfahren in das Werkzeug ab Wegposition
 - Kommunikation zu mehr als zwei Kernzügen möglich

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 maximal 24 Sensoren (insgesamt)
- 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. Nicht potentialfrei. Verdrahtet auf Steckdose am Schaltschrank, inklusive Gegenstecker
- Zusätzliche Schnittstellen (24V DC) mit frei programmierbaren Ein- und Ausgängen (maximal 60). Nicht potentialfrei. Verdrahtet auf Steckdose am Schaltschrank, inklusive Gegenstecker
- Förderbandschnittstellen (maximal 2, 230 V AC) für separat bereitzustellendes Förderband. Inklusive Gegenstecker

Weitere Optionen

- Reinraumausführung
- Festanschlag zur Arbeitsraumbegrenzung des Mehr-Achs-Roboters
- Förderband zur Teileablage, inklusive Schnittstelle, erweiterbar um Leerräumtaste
- Sockel für Mehr-Achs-Roboter
- Material zur Befestigung auf dem Boden

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

*) Gilt für KUKA cybertec, cybertec nano, KR30-120; Optionen für andere Geräte auf Anfrage

ARBURG GmbH + Co KG

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