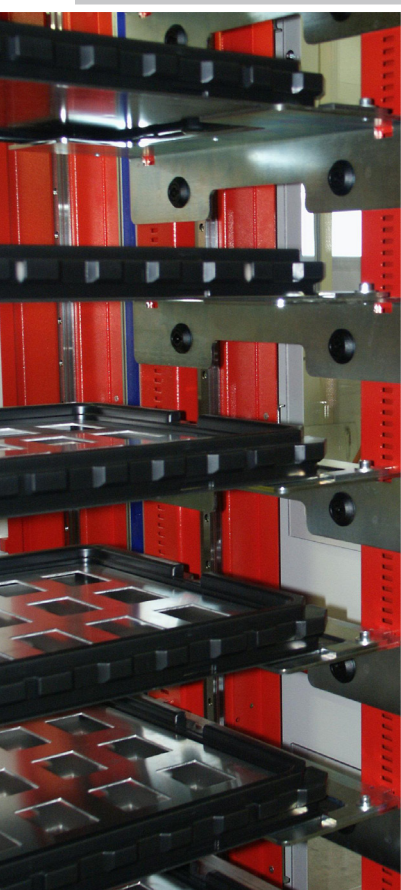


unirobot®

Handlingsysteme

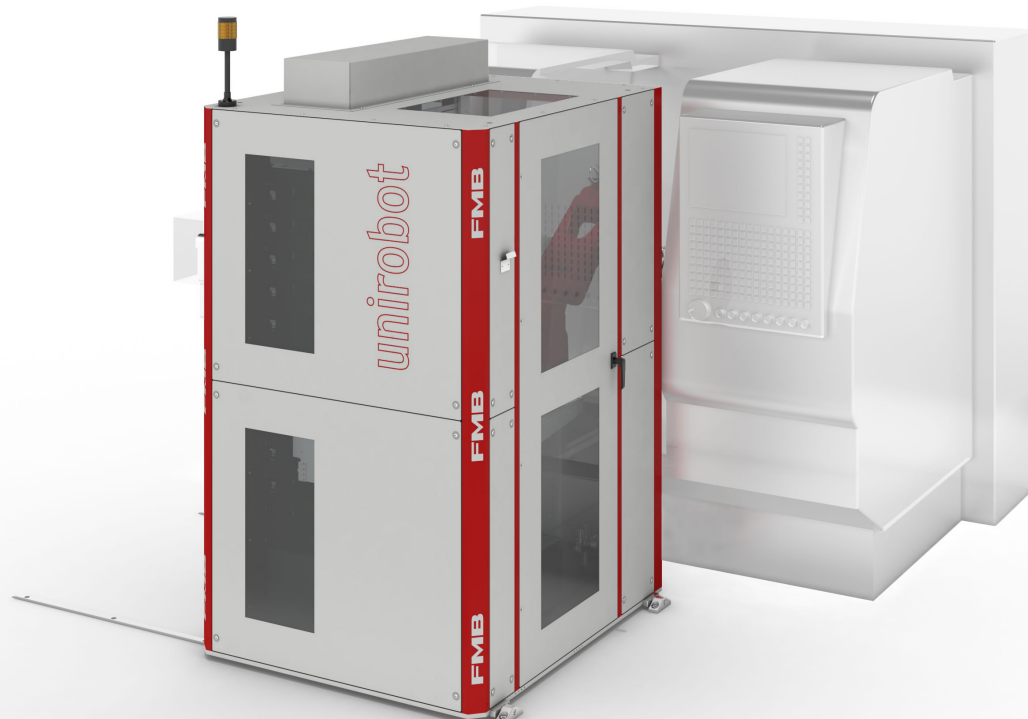


unirobot XP khs

Automatisierungszelle mit Palettenwechsler und flexiblen Werkstückträgersystem

Die Automatisierungszelle unirobot XP eignet sich für die Automation von CNC-gesteuerten Drehmaschinen, Fräsmaschinen, Bohrzentren, Pressen, Stanzen und vielem mehr.

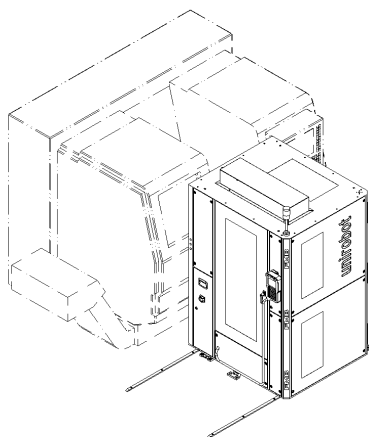
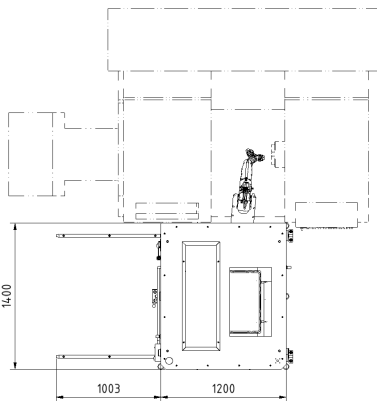
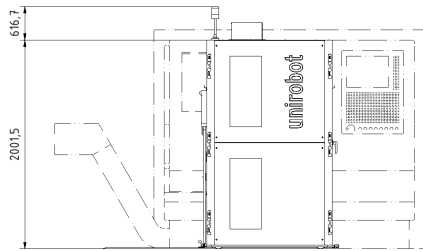
- Die Basis der Automatisierungszelle bildet ein verwindungssteifes Grundgestell aus Stahl, in das eine Wartungstür sowie eine Be- und Entladetür integriert sind.
- Die Automatisierungszelle wird vor der Beladetür der Werkzeugmaschine montiert.
- Optional kann die Automatisierungszelle auf einem Schienensystem befestigt werden und zu Rüst- und Wartungsarbeiten seitlich verschoben werden. Drei Nullpunktindexierungen am Schienensystem ermöglichen die positionsgenaue Fixierung der Automatisierungszelle in der Arbeitsposition.
- Die Werkstücke werden der Automatisierungszelle auf Werkstückträgern im Format max. 600 mm x 400 mm über ein Werkstückträgermagazin zugeführt. Ein Palettenwechsler holt die Werkstückträger aus den Einschüben und positioniert diese zum Be- und Entladen auf der Arbeitsebene des Roboters.
- Das Werkstückträgermagazin ist individuell konfigurierbar. In Abhängigkeit zur Werkstückhöhe können bis zu 15 Einschübe genutzt werden.
- Die Automatisierungszelle kann optional mit einem Trennschott ausgestattet werden, das den Beladeraum vom Arbeitsraum des Roboters trennt und somit eine Be- und Entladung der Werkstückträger auch während des Arbeitsprozesses ermöglicht.
- Die Robotersteuerung ist in das Grundgestell integriert. Bedienung und Programmierung aller Funktionen der Automatisierungszelle erfolgen über ein kompaktes und anwenderfreundliches Programmierhandgerät mit Touchscreen.



unirobot XP khs

Automatisierungszelle mit Palettenwechsler und flexiblem Werkstückträgersystem

Technische Daten:



Abmessungen und Gewicht

Abmessungen (L x B x H)	1200 x 1400 x 2618 mm
Gewicht (ohne Verpackung)	1000 kg

Elektrische Daten

Betriebsspannung	3 x 400 V / 50 Hz / N,PE
Steuerspannung	24 V DC
Leistungsaufnahme	max. 1,5 kVA

Roboter

Typ	YASKAWA / FANUC
Achsen	6
Traglast	7 kg
Arbeitsradius	max. 927 mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,03 mm

Bauteilhandling

Art des Greifers	Pneumatik-, Elektro- oder Vakuumsauggreifer
Anzahl Greifstellen	Einfach-, Doppel oder Mehrfachgreifsysteme

Werkstückträger

Abmessungen	600 X 400 mm
Puffer	Regalsystem
Anzahl	max. 15 Werkstückträger je nach Höhe
Zuladung	max. 50 kg pro Werkstückträger

Zusatzoptionen

Verschiebeeinrichtung	Verschieben des Handlingssystem um 1000 mm
Trennschott	Be- und Entladen der Werkstückträger im Automatikbetrieb
Messen	Taktile, pneumatische und optische Messsysteme
Sonstige	Messteilausschleusung, Bauteilreinigung, Entgraten, ..

Weitere Optionen auf Anfrage möglich.