



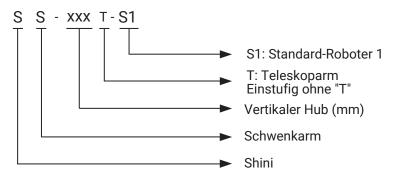
Steuerung auf Deutsch

SS-650-S1

Standard Schwingarmroboter 1

SS-S1

Codierung





Handsteuerung

Merkmale

Aussehen

Rahmenkonstruktion aus Aluminium, kompakte stromlinienförmige Bauart.

Mechanismus

Die praktische Bauweise bietet eine einfache Methode zum schnellen Wechseln der Formen. Die Basis ist um 90° drehbar, indem der Griff losgelassen wird.

Kontrollsystem

Dialogische Handsteuerung bietet Englisch, Deutsch, Japanisch, traditionelles Chinesisch und vereinfachtes Chinesisch. Es gibt 8 Standardprogramme und Speicherplatz für bis zu 50 benutzerdefinierte Programme mit selbst Diagnosefunktion. Die Schwenkrichtungen sind einfach durch Umlegen eines Schalters auf der Steuerplatine einstellbar. Begrenzungssensoren werden in allen Bewegungsrichtungen angebracht, um mechanische und elektrische Sicherheit zu gewährleisten. Für weitere Anwendungen stehen noch vier I/O Pins zur Verfügung. Die Schnittstelle zwischen Spritzgussmaschine und Roboter entspricht EUROMAP12, EUROMAP 67 und SPI.

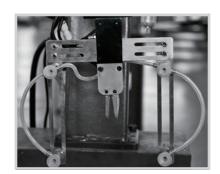
Anwendung

Die Roboter der SS-S1-Serie sind für die schnelle und präzise Entnahme von Anguss und Angusskanälen aus der Spritzgussmaschine konzipiert. Sie können diese direkt in eine Mühle zum Recycling ablegen. Die einfache Produktentnahme ist mit optionalem Vakuumerzeuger und EOAT (End-of-Arm-Tooling) möglich. Geeignet für Spritzgussmaschinen unter 250T Schließkraft.

Optionen



Mittelformdetektor



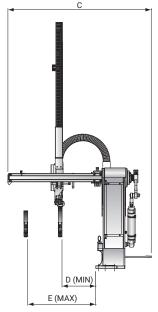
Vakuumgerät

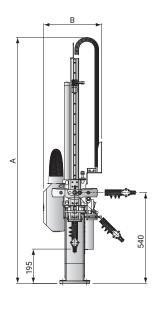


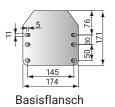
Rotationsgelenk



Abmessungen







Spezifikationen

Modell		SS-650-S1	SS-650T-S1	SS-750T-S1
IMM (Tonne)		100-150	100-150	150-250
Kreuzweiserhub (mm)		120	120	200
Vertikaler Hub (mm)		0-650	0-650	0-750
Winkel des Handgelenks (Grad)		50-90	50-90	50-90
Maximale Belastung (mit Werkzeug) (kg)		0.5	0.5	0.5
Mindestabholzeit (Sekunden)		0.9	0.9	1
Minimale Zykluszeit (Sekunden)		4.4	4.2	4.8
Luftdruck (bar)		4-6	4-6	4-6
Maximaler Luftverbrauch (NI/Zyklus) *		13	12	13
Gewicht (kg)		36	48	49
Maße (mm)	А	1460	1200	1250
	В	320		
	С	820		
	D	100		
	E	430		

Hinweise.

1.) "V" steht für Vakuumgerät.
"M" steht für Mittelformdetektor (Geeignet für Dreiplattenform).
"R" steht für Klauendrehgruppe
"EM12" steht für EUROMAP 12 Kommunikationsschnittstelle.
"EM67" steht für EUROMAP 67 Kommunikationsschnittstelle.
"" August für Nicht Padiappaita Padiappait

[&]quot;N" steht für Nicht-Bedienseite, Bedienseite ohne "N".

2.) Stromversorgungsbedarf 1Ф, 100~240V, 50/60Hz.

3.) "*" Maximaler Luftverbrauch für Vakuumgerät 30 NI/min.