

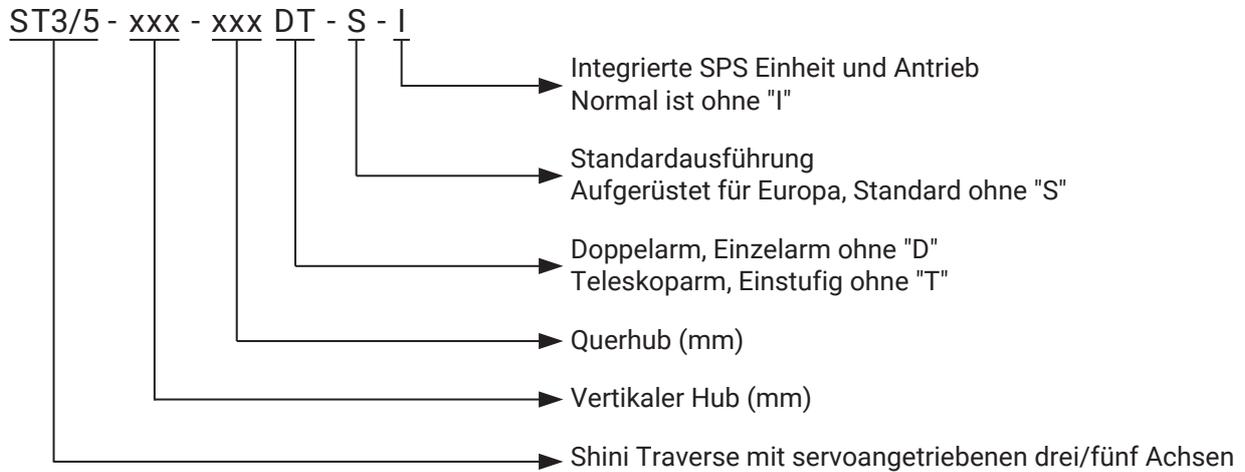


ST5-800-1400DT-S2-I

## **Standard Drei-/Fünf-Achsen Roboter mit Servoantrieb (Antriebssteuerung integriert)**

# ST3

## ■ Codierung



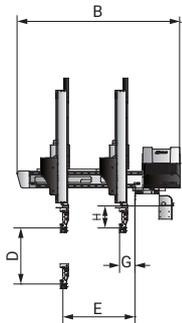
## ■ Merkmale

- Fortschrittlicher Treiber sorgt für stabile Leistung.
- Dank des hochmodularen Designs und der geteilten Kartenstruktur muss nur das entsprechende Modul ausgetauscht werden, ohne dass eine Demontage erforderlich ist und der Austausch der gesamten Maschine während der Wartung, was besser ist als bei den meisten anderen Antriebssteuereinheiten auf dem Markt.
- Der gemeinsam genutzte DC-Bus sorgt dafür, dass der Treiber stabiler arbeitet und eine bessere Überlastkapazität aufweist. Darüber hinaus wird nur ein regenerativer Widerstand benötigt, was Montageplatz spart.
- Das Hauptsteuermodul und das Servomodul sind in der einheitlichen Grundplatte verbunden, was eine umständliche manuelle Verdrahtung vermeidet und die Stabilität und Zuverlässigkeit des Systems erhöht.
- Die Servoparameter können durch die Steuerplatte automatisch eingestellt werden.
- Die busgesteuerte Schnittstelle ist für alle Arten von IMMs (nationale, europäische und japanische Standards) geeignet und passt für den neuen 7-Zoll-Manipulator.
- Es zeichnet sich nicht nur durch die geteilte Stabilität aus, sondern erspart auch den Arbeitsaufwand bei der Verkabelung und verkleinert die Größe des Steuerkastens.

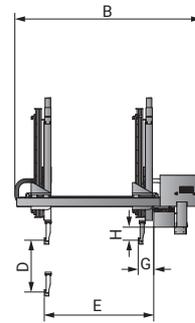
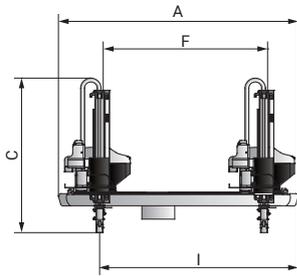
## ■ Anwendung

Der Roboter der Serie ist für die schnelle und präzise Entnahme von Produkten aus Spritzgussmaschinen und deren Platzierung an den gewünschten Stellen konzipiert. Anwendbar auf 2/3-Plattenform oder Heißkanalsystem. Ermöglicht das Anordnen, Stapeln, die Qualitätsprüfung und die Platzierung in Formen. Geeignet für Spritzgussmaschinen mit einer Schließkraft von 80–300 Tonnen.

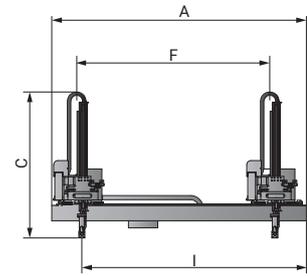
## Abmessungen



3-Achsen-Servo mit einzelem Kick-Hub-Balken



3-achsiger Teleskoparm mit Rahmenbalken



## Spezifikationen

Modell ST3-	800-1400T-S2-I	1000-1600T-S2-I	1200-1800T-S2-I	1300-2000T-S2-I
Robotertyp	Einzelner Kick-Hub-Balken	Einzelner Kick-Hub-Balken	Rahmenbalken (Antriebssteuerung integriert)	Rahmenbalken (Antriebssteuerung integriert)
IMM (Tonne)	80-160	180-300	320-450	480-650
Querhub (mm)	1400	1600	1800	2000
Kreuzweiserhub (mm)	Hauptarm	800	900	1050
	Unterarm	-	-	-
Vertikaler Hub (mm)	Hauptarm	800	1000	1200
	Unterarm	-	-	-
Maximale Belastung (mit Werkzeug) (kg)	5	5	6	6
Mindestabholzeit (Sek.)	1.3	1.4	1.5	1.8
Minimale Zykluszeit (Sek.)	5.2	5.5	6.5	6.8
Luftdruck (bar)	4~6	4~6	4~6	4~6
Maximaler Luftverbrauch (NI/Zyklus)*	4	4	4	6
Gewicht (kg)	250	300	320	340
Maße (mm)	A	2110	2310	2550
	B	1700	1800	1950
	C	1250	1350	1550
	D	800	1000	1200
	E	800	900	1160
	F	1400	1600	1800
	G	180	180	250
	H	230	230	200
	I	1650	1900	2200

Hinweise:

1) "M" steht für Mittelformdetektor (Geeignet für Dreiplattenform).

"EM12" steht für EUROMAP 12 Kommunikationsschnittstelle.

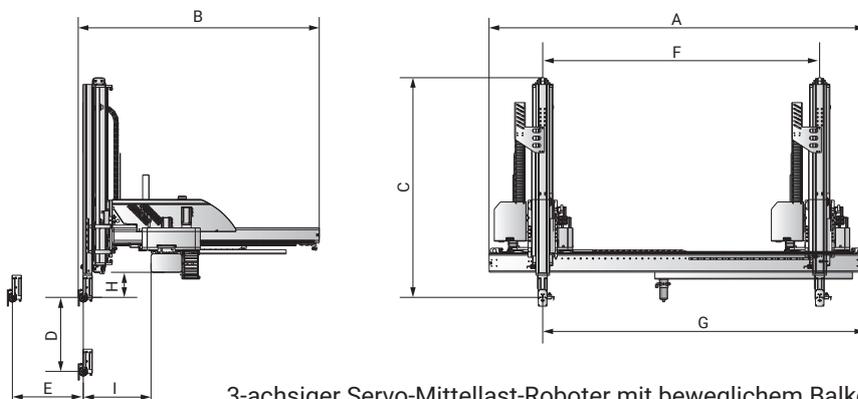
"EM67" steht für EUROMAP 67 Kommunikationsschnittstelle.

"N" steht für Nicht-Bedienseite, Bedienseite ohne "N".

2) Stromversorgungsbedarf 1Φ, 200~240 V, 50/60 Hz.

3) \*\* Maximaler Luftverbrauch für Vakuumgerät 60 NI/min.

## Abmessungen



3-achsiger Servo-Mittellast-Roboter mit beweglichem Balken  
(Antriebssteuerung integriert)

## Spezifikationen

Modell ST3-		1400-2000MT-S-I	1600-2200MT-S-I	1800-2400MT-S-I
Robotertyp		Beweglicher Balkentyp (Antriebssteuerung integriert)		
IMM (Tonne)		480-650	650-850	850-1400
Querhub (mm)		2000	2200	2400
Kreuzweiserhub (mm)	Hauptarm	1000	1600	1600
	Unterarm	-	-	-
Vertikaler Hub (mm)	Hauptarm	1400	1600	1800
	Unterarm	-	-	-
Maximale Belastung (mit Werkzeug) (kg)		10	20	20
Mindestabholzeit (Sek.)		3	3,3	3,6
Minimale Zykluszeit (Sek.)		13	14	16
Luftdruck (bar)		4~6	4~6	4~6
Maximaler Luftverbrauch (NI/Zyklus)*		6	6	6
Gewicht (kg)		530	580	650
Maße (mm)	A	2700	2900	3100
	B	1817	2500	2500
	C	1680	1890	1990
	D	1400	1600	1800
	E	1000	1600	1600
	F	2000	2200	2400
	G	2450	2650	2850
	H	145	220	220
	I	355	355	355

Hinweise:

1) "M" steht für Mittelformdetektor (Geeignet für Dreiplattenform).

"EM12" steht für EUROMAP 12 Kommunikationsschnittstelle.

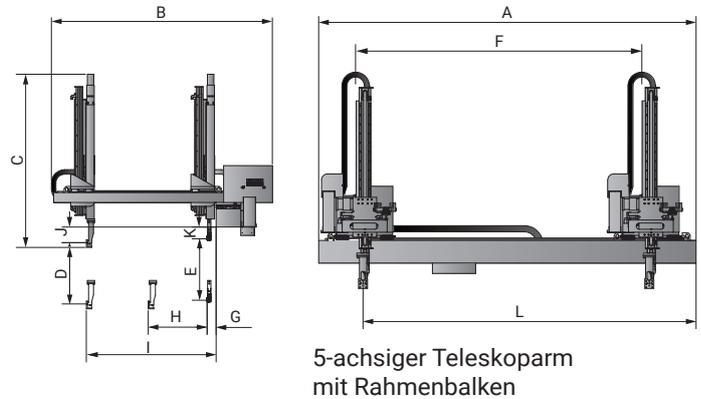
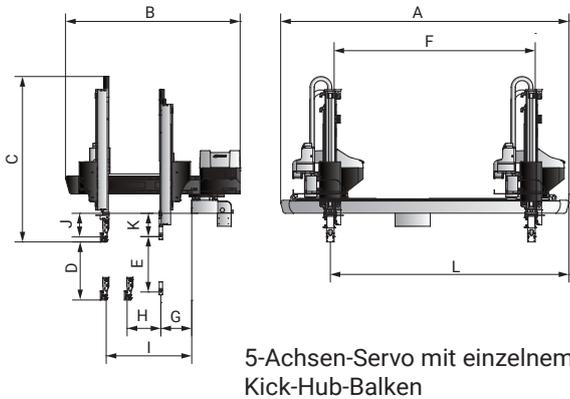
"EM67" steht für EUROMAP 67 Kommunikationsschnittstelle.

"N" steht für Nicht-Bedienseite, Bedienseite ohne "N".

2) Stromversorgungsbedarf 1Φ, 200~240 V, 50/60 Hz.

3) \*\* Maximaler Luftverbrauch für Vakuumgerät 60 NI/min.

## Abmessungen



## Spezifikationen

Modell ST5-	800-1400DT-S2-I	1000-1600DT-S2-I	1200-1800DT-S2-I	1300-2000DT-S-I	1500-2200DT-S-I	
Robotertyp	5-Achsen-Servo mit einzelmem Kick-Hub-Balken		5-achsiger Teleskoparm mit Rahmenbalken			
IMM (Tonne)	80-160	180-300	320-450	480-650	660-850	
Querhub (mm)	1400	1600	1800	2000	2200	
Kreuzweiserhub (mm)	Hauptarm	550	650	850	1050	
	Unterarm	550	650	850	1050	
Vertikaler Hub (mm)	Hauptarm	800	1000	1200	1300	1500
	Unterarm	800	1000	1200	1300	1500
Maximale Belastung (mit Werkzeug) (kg)	5	5	6	6	12	
Mindestabholzeit (Sek.)	1.3	1.4	1.5	1.8	2.0	
Minimale Zykluszeit (Sek.)	5.2	5.5	6.3	6.8	12	
Luftdruck (bar)	4~6	4~6	4~6	4~6	4~6	
Maximaler Luftverbrauch (NI/Zyklus)*	4	4	4	6	6	
Gewicht (kg)	290	320	340	360	450	
Maße (mm)	A	2110	2310	2550	2750	3100
	B	1700	1800	1900	1900	2160
	C	1250	1350	1450	1500	1740
	D	800	1000	1200	1300	1500
	E	800	1000	1200	1300	1500
	F	1400	1600	1800	2000	2200
	G	180	180	250	250	230
	H	110	110	220	220	440
	I	800	900	1160	1160	1540
	J	230	230	200	200	245
	K	220	220	200	200	245
	L	1650	1900	2200	2400	2620

Hinweise:

- 1) "M" steht für Mittelformdetektor (Geeignet für Dreiplattenform). "EM12" steht für EUROMAP 12 Kommunikationsschnittstelle. "EM67" steht für EUROMAP 67 Kommunikationsschnittstelle. "N" steht für Nicht-Bedienseite, Bedienseite ohne "N".
- 2) Stromversorgungsbedarf 1Φ, 200~240 V, 50/60 Hz. 3) "\*" Maximaler Luftverbrauch für Vakuumgerät 60 NI/min.