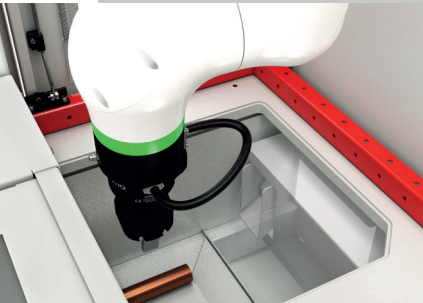


unirobot®

Handlingsysteme



Die integrierte Kamera erkennt die Lage des Werkstücks und ermöglicht einen präzisen Griff des Roboters.



Über eine großzügige Öffnung erhält man Zugang zu allen Komponenten des Handlingsystems.



Schubladen ermöglichen das einfache und schnelle Wechseln der Werkstückträger.

unirobot evus

Flexibles Entladesystem für Langdrehautomaten

Die Automatisierung von Langdrehprozessen endet oft beim Ausschleusen der Werkstücke. Diese fallen in der Regel ungeordnet in Kisten, so dass eine nachfolgende Handhabung des Schüttguts in automatisierten Prozessen kompliziert wird. Um auch für diesen Teil der Produktion interessante Automatisierungslösungen bieten zu können, hat FMB den evus entwickelt. Das mobile Handlingsystem wird ohne Integrationsaufwand flexibel an Langdrehautomaten positioniert. Dort entnimmt und palettiert es oberflächenschonend die Werkstücke. Folgeprozesse und Zusatzfunktionen können problemlos individuell ergänzt werden.

Mobile und kompakte Zelle ...

- Unabhängig vom Maschinentyp.
- Keine Schnittstelle zum Drehautomaten erforderlich.
- Unkompliziertes Wechseln des Einsatzortes.

Einfach und schnell einsatzbereit ...

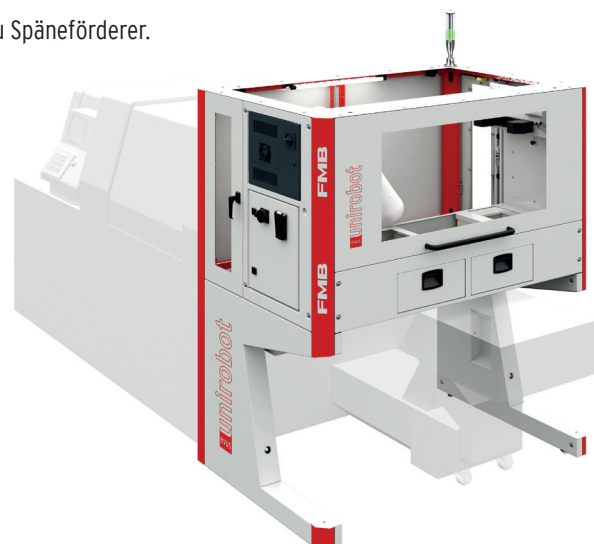
- Schnelle Einsatzfähigkeit durch einfachste Einrichtung und Programmierung.
- Werkstückerkennung über Kamera.
- Universeller, flexibler Werkstückgreifer.

Optimierung von Prozess und Laufzeiten ...

- Werkstücke werden beschädigungsfrei entladen und kontrolliert abgelegt.
- Palettieren der Werkstücke ermöglicht automatisierte nachfolgende Prozesse.
- Viele Zusatzfunktionen integrierbar: Abblasen, Ultraschallreinigen, Messen, uvm.
- Autonome Produktion über längeren Zeitraum möglich.

Durchdachte Technik von FMB ...

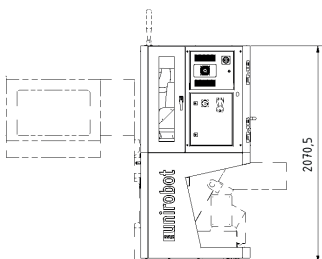
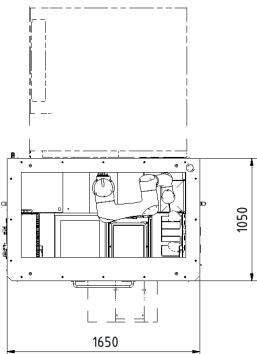
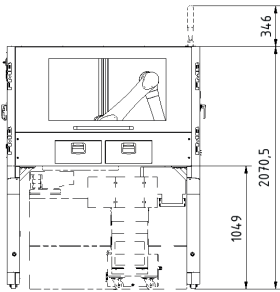
- Sehr gute Zugänglichkeit für Service- und Wartungsarbeiten.
- Platzsparend durch Überbau Späneförderer.



unirobot evus

Flexibles Entladesystem für Langdrehaufbauten

Technische Daten



Abmessungen und Gewicht

Abmessungen (L x B x H)	1050 mm x 1650 mm x 2450 mm
Gewicht (ohne Verpackung)	625 kg

Elektrische Daten

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

Roboter

Typ	Fanuc CRX-10iA	Fanuc LRMate200iD7L	Yaskawa GP7
-----	----------------	---------------------	-------------



Abmessungen und Gewicht

Traglast max.	10 kg	7 kg	7 kg
Arbeitsradius max.	1249 mm	911 mm	927 mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,04	+/- 0,01	+/- 0,01 mm

Bauteilhandling

Art des Greifers	Elektrogreifer (Pneumatik-, Vakuumgreifer optional)
------------------	---

Werkstückträger

Abmessungen	600 mm x 400 mm / 400 mm x 300 mm
Puffer	Schubladensystem
Anzahl	1 Stück 600 x 400 / 2 Stück 400 x 300
Zuladung	max. 50 kg pro Werkstückträger

Zusatzoptionen ¹⁾

Rollfüße	Flexibler Wechsel des Einsatzortes ohne zusätzliche Transportmittel
Trennschott	Be- und Entladen der Werkstückträger im Automatikbetrieb
Messen	Taktile, pneumatische und optische Messsysteme
Sonstige	Messteil Ausschleusung, Werkstückreinigung, Entgraten, ...