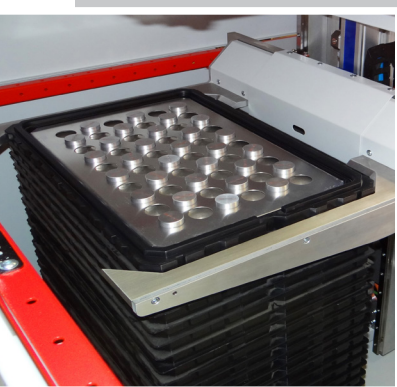


unirobot®

Handlingsysteme



unirobot 2PW khs

Automatisierungszelle mit Palettenwechsler und zwei Transportwagen

Der unirobot 2PW ist geeignet für die Automation von CNC-gesteuerten Dreh- und Fräsmaschinen, Bohrzentren, Pressen und Stanzen.

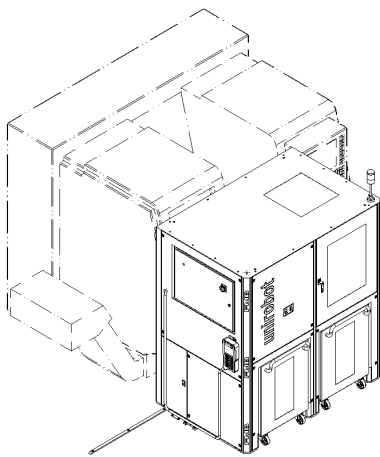
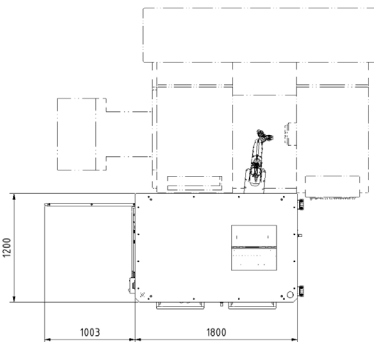
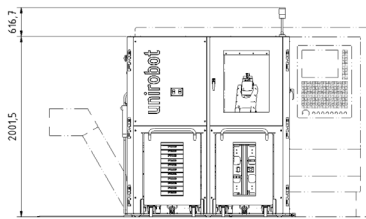
- Die Basis der Automatisierungszelle bildet ein verwindungssteifes Grundgestell aus Stahl, in das zwei Wartungstüren integriert sind.
- Die Automatisierungszelle wird vor der Beladetür der Werkzeugmaschine montiert.
- Optional kann die Automatisierungszelle auf einem Schienensystem befestigt werden und zu Rüst- und Wartungsarbeiten seitlich verschoben werden. Drei Nullpunktindexierungen am Schienensystem ermöglichen die positionsgenaue Fixierung der Automatisierungszelle in der Arbeitsposition.
- Die Automatisierungszelle ist mit zwei Schächten für Rohteilwagen und Fertigteilwagen ausgestattet.
- Die Werkstücke werden der Automatisierungszelle auf Werkstückträgern im Format max. 600 mm x 400 mm auf Wagen zugeführt. Die maximale Beladehöhe der Wagen beträgt 590 mm.
- Ein Palettenwechsler holt die Werkstückträger vom Rohteilwagen und stellt diese dem Roboter bereit. Der Roboter entnimmt Rohteile vom Werkstückträger und legt Fertigteile ein. Ist der Werkstückträger mit Fertigteilen befüllt, wird er vom Palettenwechsler auf den Fertigteilwagen gesetzt. Die Fertigteile werden über den Fertigteilwagen abgeführt.
- 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 2PW khs

Automatisierungszelle mit Palettenwechsler und zwei Transportwagen

Technische Daten



Auch spiegelbildlich erhältlich.

Abmessungen und Gewicht

Abmessungen (L x B x H)	1800 x 1200 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	gestapelte Werkstückträger auf Wagen
Stapelhöhe	max. 590 mm
Anzahl	je nach Höhe
Zuladung	max. 50 kg pro Werkstückträger

Zusatzoptionen

Verschiebeeinrichtung	Verschieben des Handlungssystem 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.