

ROBOT MULTI-AXES

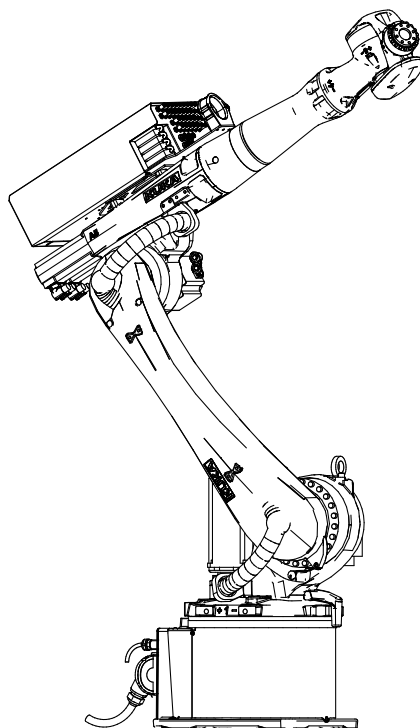
KUKA – POWERED BY ARBURG
Charge transportable : 6 à 120 kg

ARBURG

ROBOT MULTI-AXES

Robot multi-axes		Tailles de presses ALLROUNDER / types de machine											
KUKA - powered by ARBURG	Capacité de charge nominale ¹ [kg]	270	370	470	520	570	630	720	820	920	1120	375 V	T
KR10 R1100 AGILUS sixx	10	•											
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	•	•	•	•	•						•	
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	•	•	•								•	
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	•	•	•								•	
KR8 R2010 Cybertech	8				•	•	•					•	
KR12 R1810 Cybertech	12		•	•	•	•	•					•	
KR16 R1610 Cybertech	16		•	•								•	
KR16 R2010 Cybertech	16				•	•	•	•	•	•		•	
KR20 R1810 Cybertech	20			•	•	•	•	•	•			•	
KR22 R1610 Cybertech	22			•	•							•	
KR30	30						•	•	•	•		•	
KR60	60						•	•	•	•		•	
KR90	90										•		
KR120	120							•	•	•			

Principe « Plug and work » : technique des vannes préconfigurée et possibilités de raccordement



Large éventail de solutions individuelles

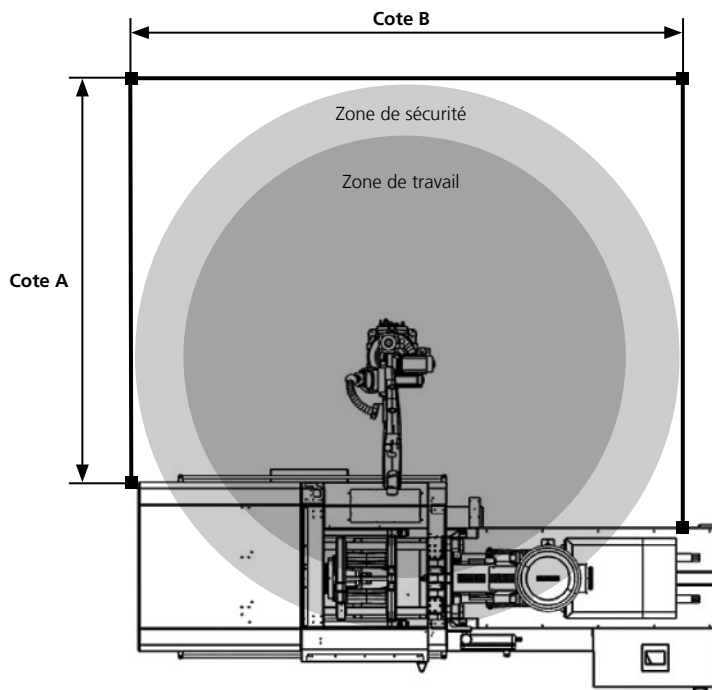
Possibilités de montage spécifiques du client en plus de la version stationnaire

1) En fonction du centre de gravité du préhenseur

ROBOT MULTI-AXES

Robot multi-axes	Capacité de charge nominale ¹ [kg]	Zone de travail - Rayon [mm]	Main centrale [mm]	Tailles de presses ALLROUNDER / types de machine									
				270		370		470		520		570	
KUKA - powered by ARBURG				A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10	1100	80	1973	2900								
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	1820	80	3293	4340	3217	4540	3187	4740	3337	4840	3237	4940
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	1620	80	2993	3940	2817	4140	2787	4340				
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	1420	80	2593	3540	2367	3740	2437	3940				
KR8 R2010 Cybertech	8	2010	153							3650	5366	3550	5466
KR12 R1810 Cybertech	12	1810	153			3230	4666	3200	4866	3350	4966	3300	5066
KR16 R1610 Cybertech	16	1610	135			2780	4266	2900	4466				
KR16 R2010 Cybertech	16	2010	153							3800	5366	3700	5466
KR20 R1810 Cybertech	20	1810	153					3200	4866	3350	4966	3250	5066
KR22 R1610 Cybertech	22	1610	153					2850	4466	2900	4566		
KR30	30	2033	170										
KR60	60	2033	170										
KR90	90	2700	220										
KR120	120	2500	215										

Cotes d'encombrement A et B



*) Cotes d'encombrement A et B en mm
 1) En fonction du centre de gravité du préhenseur

ROBOT MULTI-AXES

Robot multi-axes				Tailles de presses ALLROUNDER / types de machine									
KUKA - powered by ARBURG	Capacité de charge nominale ¹ [kg]	Zone de travail - Rayon [mm]	Main centrale [mm]	630		720		820		920		1120	
				A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10	1100	80										
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	1820	80										
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	1620	80										
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	1420	80										
KR8 R2010 Cybertech	8	2010	153	3486	5586								
KR12 R1810 Cybertech	12	1810	153	3136	5186								
KR16 R1610 Cybertech	16	1610	135										
KR16 R2010 Cybertech	16	2010	153	3536	5586	3576	5766	3766	5966	3776	6166		
KR20 R1810 Cybertech	20	1810	153	3136	5186	3226	5366						
KR22 R1610 Cybertech	22	1610	153										
KR30	30	2033	170	3526	5666	3566	5846	3716	6046	3816	6246		
KR60	60	2033	170	3526	5666	3616	5846	3716	6046	3766	6246		
KR90	90	2700	220									4909	8080
KR120	120	2500	215			4578	6870	4678	7070	4728	7270		

Robot multi-axes		Tailles de presses ALLROUNDER / types de machine			
KUKA - powered by ARBURG	Capacité de charge nominale ¹ [kg]	375 V (400 mm) ²		T (600 mm) ²	
		A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10				
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	3650	4600		
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	3250	4200		
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	2900	3800		
KR8 R2010 Cybertech	8	4015	5126		
KR12 R1810 Cybertech	12	3560	4726		
KR16 R1610 Cybertech	16	3110	4326		
KR16 R2010 Cybertech	16			3880	5526
KR20 R1810 Cybertech	20			3780	5126
KR22 R1610 Cybertech	22			3380	4726
KR30	30			4220	5606
KR60	60			4225	5606
KR90	90				
KR120	120				

*) Cotes d'encombrement A et B en mm
 1) En fonction du centre de gravité du préhenseur
 2) Cote supposée du préhenseur

ÉQUIPEMENT* | ROBOT MULTI-AXES

La condition préalable à l'utilisation du robot multi-axes est d'avoir une presse ALLROUNDER ARBURG.

Distributeurs pneumatiques pour préhenseur

- Distributeur pneumatique pour le pilotage de fonctions, par exemple les préhenseurs, les pinces, les cylindres, les unités rotatives et de course (voir information complémentaire) :
 - 1 à position centrale fermée (5/3)
- Distributeurs pneumatiques supplémentaires (15 au maximum) combinables au choix dans les versions suivantes (voir information complémentaire) :
 - à position centrale fermée (5/3)
 - à position centrale ouverte (5/3)
 - à ressort de rappel (2 x 3/2)

Équipement pour le vide pour préhenseur

- Équipement pour le vide (principe Venturi) pour la manipulation des pièces à l'aide de ventouses
- Équipement pour le vide supplémentaires (5 maximum)
- Équipement pour le vide tous raccordés par flexible près du préhenseur. Inclus interrupteur à vide pour la surveillance des pièces
- Fonction de soufflage pour un transfert sûr des pièces
- Fonction d'économie de l'air

Détendeur pneumatique

- Un détendeur pneumatique
- Réducteur de pression avec filtre réglable manuellement pour l'ajustement du niveau de pression
- Surveillance du niveau de pression
- Fonction électrique de marche / arrêt

Commande

- Terminal de programmation KUKA smartPAD
- Interfaces utilisateur SELOGICA implémentées
 - Principe de commande homogène : programmation de séquence graphique pour machine et système de robot
 - Fonction Teach-in
 - Accès à la page écran par touches de fonctions et d'accès direct
 - Système de robot déplaçable pas à pas, de manière analogue au déroulement du cycle
 - Embranchements de déroulement programmables
- Interface entre le système de robot et la presse à injecter (EUROMAP 67)
- Interface Varan pour une communication avancée en temps réel avec la presse à injecter et de ce fait :
 - Un jeu de données pour la presse à injecter et le système de robot
 - Déplacement défini à la position initiale
 - Séparation des échantillons, des pièces mauvaises et des carottes
 - Création de propres séquences pour le premier et le dernier cycle
 - Réduction du temps de cycle du fait de la rentrée dans la moule depuis la position de la course
 - Possibilité de communiquer avec plus de deux noyaux

Entrées/sorties pour préhenseur

- Interface à 8 entrées librement programmables pour interroger capteurs de fonctions du préhenseur. Entrées toutes reliées par câble sur connecteur, y compris fiche mâle
- Interfaces supplémentaires (3 au maximum) pour interroger 24 capteurs maximum (au total)
- Sorties librement programmables pour le pilotage des distributeurs pneumatiques de fonctions du préhenseur. Toutes les sorties sont raccordées directement aux distributeurs pneumatiques

Entrées/sorties pour équipements périphériques

- Interface (24 V CC) dotée de 4 entrées et sorties librement programmables pour appareils périphériques. Pas libre de potentiel. Reliée par câble sur prise de courant de l'armoire électrique, avec fiche mâle
- Interfaces supplémentaires (24 V CC) dotées d'entrées et sorties librement programmables (60 au maximum). Pas libre de potentiel. Reliées par câble sur prise de courant de l'armoire électrique, avec fiche mâle
- Interfaces de bande transporteuse (2 au maximum, 230 V CA) pour bande transporteuse à mettre à disposition séparément. Y compris fiche mâle

Autres options

- Version salle blanche
- Butée fixe pour limiter la zone de travail du robot multi-axes
- Bande transporteuse pour la dépose des pièces, interface comprise, avec possibilité d'ajout d'une touche pour vider la bande transporteuse
- Socle pour robot multi-axes
- Matériel de fixation au sol

Information complémentaire

- Distributeur pneumatique 5/3 à position centrale fermée pour fonctions du préhenseur dont la position doit être maintenue si le distributeur n'est pas activé, par exemple quand la porte de protection est ouverte, en cas d'arrêt d'urgence
- Distributeur pneumatique 5/3 à position centrale ouverte pour fonctions du préhenseur qui doivent être actionnées sans pression si le distributeur n'est pas activé, pour garantir par exemple un transfert en douceur des pièces par des éjecteurs côté presse
- 2 x distributeur pneumatique 3/2 à rappel par ressort pour fonctions de préhension avec rappel par ressort, par exemple dans le cas de pinces pour carottes ou vérins pneumatiques à simple effet

■ Machine de base

○ Option

*) Valable pour KUKA cybertec, cybertec nano, KR30-120 ; options pour d'autres appareils sur demande

ARBURG GmbH + Co KG

Arthur-Hehl-Strasse
72290 Lossburg
Tel.: +49 7446 33-0
www.arburg.com
contact@arburg.com