

## ROBOT A PIÙ ASSI

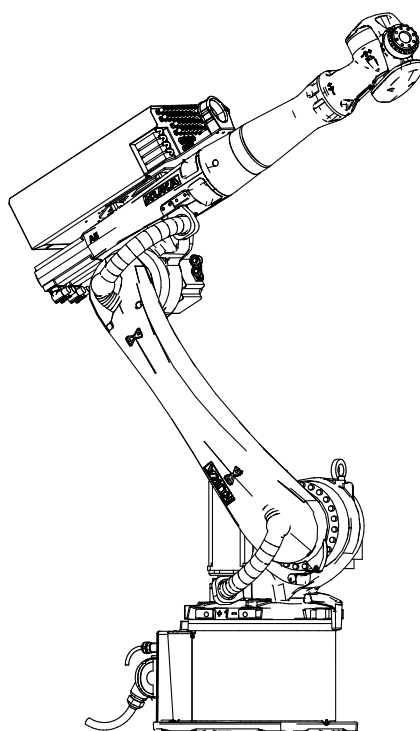
KUKA – POWERED BY ARBURG  
Peso di movimentazione: 6-120 kg

**ARBURG**

# ROBOT A PIÙ ASSI

Robot a più assi		Dimensioni / modelli ALLROUNDER											
KUKA - powered by ARBURG	Capacità di carico nominale <sup>1</sup> [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							•	•	•			

**Plug and Work:**  
tecnologia valvole  
e opzioni di  
collegamento  
preconfigurate



**Ampia gamma  
di soluzioni  
personalizzate**

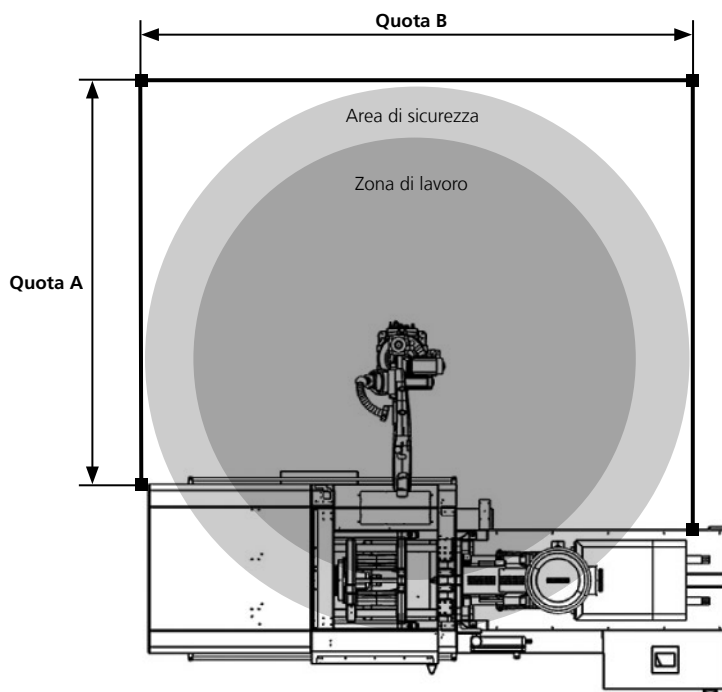
**Opzioni di espansione  
secondo le esigenze del  
cliente in aggiunta alla  
versione verticale**

1) In base al fulcro della mano di presa

# ROBOT A PIÙ ASSI

Robot a più assi				Dimensioni / modelli ALLROUNDER									
KUKA - powered by ARBURG	Capacità di carico nominale <sup>1</sup> [kg]	Raggio zona di lavoro [mm]	Mano centrale [mm]	270		370		470		520		570	
				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										

## Quote per l'installazione A e B



\*) Quote per l'installazione A e B in mm  
1) In base al fulcro della mano di presa

# ROBOT A PIÙ ASSI

Robot a più assi				Dimensioni / modelli ALLROUNDER									
KUKA - powered by ARBURG	Capacità di carico nominale <sup>1</sup> [kg]	Raggio zona di lavoro [mm]	Mano 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 a più assi		Dimensioni / modelli ALLROUNDER			
KUKA - powered by ARBURG	Capacità di carico nominale <sup>1</sup> [kg]	375 V (400 mm) <sup>2</sup>		T (600 mm) <sup>2</sup>	
		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				

\*) Quote per l'installazione A e B in mm

1) In base al fulcro della mano di presa

2) Dimensioni presunte della mano di presa

# DOTAZIONE\* | ROBOT A PIÙ ASSI

Per utilizzare il robot a più assi è necessario disporre di una pressa ALLROUNDER di ARBURG.

## Valvole pneumatiche per mano di presa

- Valvola pneumatica per il comando di una serie di funzioni, tra cui mani di presa, pinze, cilindri, unità di sollevamento e unità rotanti (vedere Informazioni aggiuntive):
  - 1 con posizione centrale bloccata (5/3)
- Possibilità di combinare a piacere ulteriori valvole pneumatiche (massimo 15) nelle seguenti esecuzioni (vedere Informazioni aggiuntive):
  - con posizione centrale bloccata (5/3)
  - con posizione centrale ventilata (5/3)
  - con richiamo a molla (2 x 3/2)

## Dispositivo per sottovuoto per mano di presa

- Dispositivo per sottovuoto (principio di Venturi) per la movimentazione dei pezzi mediante ventose
- Dispositivi per sottovuoto aggiuntivi (massimo 5)
- Tutti i dispositivi per sottovuoto sono collegati alla mano di presa mediante tubi flessibili. Vacuostato per il monitoraggio dei pezzi incluso
- Funzione di soffiaggio per il trasferimento sicuro dei pezzi
- Funzione di risparmio aria

## Unità di manutenzione pneumatica

- Singola unità di manutenzione pneumatica
- Valvola riduttrice della pressione del filtro impostabile manualmente per la regolazione del livello di pressione

- Monitoraggio del livello di pressione
- Accensione e spegnimento elettrici

## Unità di comando

- Dispositivo di programmazione KUKA smartPAD
- Interfacce utente SELOGICA implementate
  - Sistema di gestione unificato: programmazione grafica del ciclo per pressa e sistema robot
  - Funzione Teach-in
  - Selezione della schermata tramite tasti funzione e tasti per accesso diretto
  - Sistema robot azionabile passo-passo in base al ciclo
  - Diramazioni del ciclo programmabili
- Interfaccia tra sistema robot e pressa per stampaggio a iniezione (EUROMAP 67)
- Interfaccia Varan per la comunicazione estesa in tempo reale con la pressa per stampaggio a iniezione, oltre a:
  - Set di dati per pressa e sistema robot
  - Traslazione nella posizione di base
  - Separazione di campioni, scarti e materozze
  - Creazione di processi specifici per il primo e l'ultimo ciclo
  - Riduzione del tempo ciclo tramite avanzamento nello stampo a partire dal contrassegno di corsa
  - Comunicazione con più di due dispositivi di estrazione anime

## Ingressi e uscite per mano di presa

- Interfaccia con 8 ingressi liberamente programmabili per la verifica dei sensori delle funzioni della mano di presa. Tutti gli ingressi sono cablati sul connettore (connettore di accoppiamento incluso)
- Interfacce aggiuntive (massimo 3) per la verifica di massimo 24 sensori in tutto
- Uscite programmabili per il comando delle valvole pneumatiche per le funzioni della mano di presa. Tutte le uscite sono collegate direttamente alle valvole pneumatiche

## Ingressi e uscite per unità periferiche

- Interfaccia (24 V CC) con 4 ingressi e uscite programmabili per dispositivi periferici (non a potenziale zero), cablata su una presa in corrispondenza dell'armadio elettrico (connettore di accoppiamento incluso)
- Interfacce aggiuntive (24 V CC) con massimo 60 ingressi e uscite programmabili (non a potenziale zero), cablate su una presa in corrispondenza dell'armadio elettrico (connettore di accoppiamento incluso)
- Interfacce per nastri trasportatori separati (massimo 2, 230 V CA), connettore di accoppiamento incluso

## Altre opzioni

- Esecuzione con camera bianca
- Battuta fissa per la limitazione dell'area di lavoro del robot a più assi
- Nastro trasportatore per il deposito dei pezzi dotato di interfaccia, con possibilità di aggiungere un tasto per il relativo sgombero
- Base per robot a più assi
- Materiale per il fissaggio al pavimento

## Ulteriori informazioni

- Valvola pneumatica a 5/3 vie con posizione centrale bloccata per le funzioni della mano di presa, la cui posizione deve essere mantenuta in caso di mancato azionamento della valvola, come ad es. con porta di protezione aperta o arresto di emergenza
- Valvola pneumatica a 5/3 vie con posizione centrale ventilata per le funzioni della mano di presa, che devono essere attivate senza pressione in caso di mancato azionamento della valvola per garantire, ad esempio, un trasferimento accurato del pezzo mediante l'estrattore lato pressa
- Valvola pneumatica 2 x 3/2 vie con richiamo a molla per le funzioni della mano di presa anch'esse con richiamo a molla, come ad es. per le pinze prendimaterozza o i cilindri pneumatici a semplice effetto

■ Pressa in versione base

○ Optional

\*) Per KUKA cybertec, cybertec nano e KR30-120; optional su richiesta per altri dispositivi

**ARBURG GmbH + Co KG**

Arthur-Hehl-Strasse  
72290 Lossburg  
Tel.: +49 7446 33-0  
[www.arburg.com](http://www.arburg.com)  
[contact@arburg.com](mailto:contact@arburg.com)