

# MEHR-ACHS-ROBOTER

Yaskawa – POWERED BY ARBURG  
Handhabungsgewicht: 12-25 kg

**ARBURG**

# MEHR-ACHS-ROBOTER

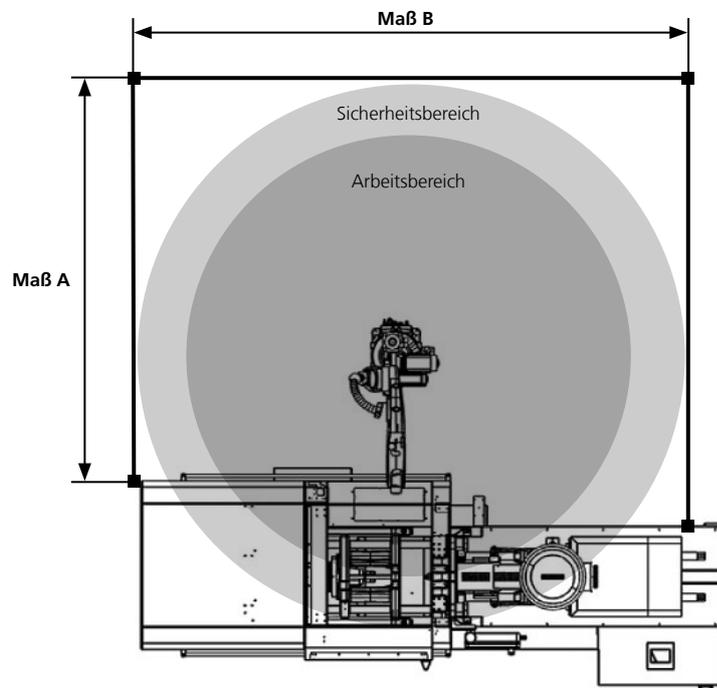
Mehr-Achs-Roboter		ALLROUNDER Baugrößen / Maschinentypen											
Yaskawa - powered by ARBURG	Nenn-Traglast <sup>1</sup> [kg]	270	370	470	520	570	630	720	820	920	1120	V	T
GP12	12	•	•	•	•							•	•
GP20	20	•	•	•	•	•	•	•	•	•		•	•
GP25	25	•	•	•	•	•	•	•	•			•	•

1) Abhängig vom Greiferschwerpunkt

# MEHR-ACHS-ROBOTER

Mehr-Achs-Roboter Yaskawa - powered by ARBURG	Nenn-Trag- last <sup>1</sup> [kg]	Arbeitsbereich - Radius [mm]	Zentralhand [mm]	ALLROUNDER Baugrößen / Maschinentypen									
				270		370		470		520		570	
				A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*
GP12	12	1440	100	2633	3620	2457	3820	2427	4020	2427	4120	4120	4220
GP20	20	1802	105	3300	4354	3124	4554	3194	4754	3194	4854	4854	4954
GP25	25	1730	100			2947	4400	3017	4600	3017	4700	4700	4800

## Aufstellmaße A und B



\*) Aufstellmaße A und B in mm  
1) Abhängig vom Greiferschwerpunkt

# MEHR-ACHS-ROBOTER

<b>Mehr-Achs-Roboter</b>				<b>ALLROUNDER Baugrößen / Maschinentypen</b>									
Yaskawa - powered by ARBURG	Nenn-Trag- last <sup>1</sup> [kg]	Arbeitsbereich - Radius [mm]	Zentralhand [mm]	630		720		820		920		1120	
				A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*
GP12	12	1440	100										
GP20	20	1802	105	2930	5074	3120	5254	3170	5454	3120	5654		
GP25	25	1730	100	2753	4920	2943	5100	2993	5300				

\*) Aufstellmaße A und B in mm  
 1) Abhängig vom Greiferschwerpunkt

# AUSSTATTUNG | MEHR-ACHS-ROBOTER

**Voraussetzung für den Einsatz des Mehr-Achs-Roboters ist ein ARBURG ALLROUNDER.**

## **Pneumatik-Ventile für Greifer**

- Pneumatik-Ventil zur Ansteuerung von Funktionen wie beispielsweise Greifern, Zangen, Zylindern, Hub- und Dreheinheiten (siehe Zusatzinformation):
  - 1 mit gesperrter Mittelstellung (5/3)
- Zusätzliche Pneumatik-Ventile (maximal 15) in folgenden Ausführungen beliebig kombinierbar (siehe Zusatzinformation):
  - mit gesperrter Mittelstellung (5/3)
  - mit entlüfteter Mittelstellung (5/3)
  - mit Federrückstellung (2 x 3/2)

## **Pneumatische Wartungseinheit**

- Eine Pneumatik-Wartungseinheit
- Handeinstellbarer Filterdruckreduzierventil zur Einstellung des Druckniveaus
- Überwachung des Druckniveaus
- Elektrische Ein-/Abschaltfunktion

## **Steuerung**

- Mobile GESTICA oder Mobile SELOCIGA
- Implementierte Bedienoberflächen
  - Einheitliche Bediensystematik: grafische Ablaufprogrammierung für Maschine und Robot-System
  - Teach-in-Funktion
  - Bildanwahl über Funktions- und Direktsprungtasten
  - Robot-System analog zum Zyklus satzweise verfahrbar
  - Programmierbare Ablaufverzweigungen
- Schnittstelle zwischen Robot-System und Spritzgießmaschine (EUROMAP 67)
- Varan-Schnittstelle für erweiterte Echtzeit-Kommunikation zur Spritzgießmaschine und somit:
  - Ein Datensatz für Spritzgießmaschine und Robot-System
  - Abgestimmtes Fahren in Grundstellung
  - Reparieren von Stichproben, Schlechteilen und Angüssen
  - Erstellen eigener Abläufe für ersten und letzten Zyklus
  - Zykluszeitreduktion durch Einfahren in das Werkzeug ab Wegposition
  - Kommunikation zu mehr als zwei Kernzügen möglich

## **Ein-/Ausgänge für Greifer**

- Schnittstelle mit 8 frei programmierbaren Eingängen zur Abfrage von Sensoren für Greiferfunktionen. Alle Eingänge auf Stecker verdrahtet, inklusive Gegenstecker
- Zusätzliche Schnittstellen (maximal 3) zur Abfrage von maximal 24 Sensoren (insgesamt)
- Frei programmierbare Ausgänge zur Ansteuerung der Pneumatik-Ventile für Greiferfunktionen. Alle Ausgänge direkt an Pneumatik-Ventile angeschlossen

## **Ein-/Ausgänge für Peripherie**

- Zusätzliche Schnittstellen (24V DC) mit frei programmierbaren Ein- und Ausgängen (maximal 60). Nicht potentialfrei. Verdrahtet auf Steckdose am Schaltschrank, inklusive Gegenstecker
- Förderbandschnittstellen (maximal 2, 230 V AC) für separat bereitzustellendes Förderband. Inklusive Gegenstecker

## **Weitere Optionen**

- Reinraumausführung
- Sockel für Mehr-Achs-Roboter
- Material zur Befestigung auf dem Boden

## **Zusatzinformation**

- 5/3 Pneumatik-Ventil mit gesperrter Mittelstellung für Greiferfunktionen, deren Position bei nicht betätigtem Ventil gehalten werden soll, wie beispielsweise bei geöffneter Schutztür, NOT-AUS
- 5/3 Pneumatik-Ventil mit entlüfteter Mittelstellung für Greiferfunktionen, die bei nicht betätigtem Ventil drucklos geschaltet werden sollen, um beispielsweise eine teileschonende Übergabe durch maschinenseitigen Auswerfer zu gewährleisten
- 2 x 3/2 Pneumatik-Ventil mit Federrückstellung für Greiferfunktionen mit Federrückstellung, wie beispielsweise bei Angusszangen oder einfach wirkende Pneumatikzylinder

■ Basismaschine

○ Option

**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)