

Der kompakte mobile Lader zur wirtschaftlichen Fertigung von kleinen Losgrößen und Serienteilen.

Zelle



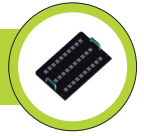
Mit der benötigten Stellfläche von kleiner einer Europalette lässt sich die auf Rollen stehende Automationszelle optimal in Ihre Produktion integrieren. Arbeitsmaterialien können in einem geräumigen Ablageschrank verstaut werden.

Roboter



Der auf der Tischplatte der Automation platzierte kollaborative 6-Achs-Roboter mit einer Traglast von max. 10kg ist optimal im Zentrum zwischen Bearbeitungsmaschine und Werkstückspeicher platziert.

Speicher



Für die Lagerung/Bereitstellen von Werkstücken dient ein modularer und transportabler Warenträger in einem Format von ca. 600/400mm.



Sicherheit



Die sichere Bereichsüberwachung wird über zwei Sicherheitssensoren hergestellt. Damit entfallen konventionelle Sicherheitseinrichtungen wie Schutzzäune.

Bedienung



An dem großzügig gestalteten 7" Touchpanel können alle Funktionen angewählt werden. Bei ausgewählten Bearbeitungsmaschinen lässt sich die Automation dank möglicher Vollintegration von der Bearbeitungsmaschine aus bedienen.

Optionen



Für individuelle Anforderungen ist die Flexibilität im Standard bereits enthalten. Zusatzfunktionen wie Umgreifen, Reinigen mittels Blasluft usw. sind in der Steuerung bereits integriert. Es muss lediglich die Hardware erweitert werden.

Technische Daten



Steuerung.

FANUC R-30iB Mini Plus,

Schnittstelle.

ProfiNet, ProfiNet/ProfiSafe,
Profibus, I/O, I/O-Link
Ethernet

Bedienung (HMI).

Bei Vollintegration über die Bearbeitungsmaschine, Optional über HMI

Roboter.

FANUC, OMRON

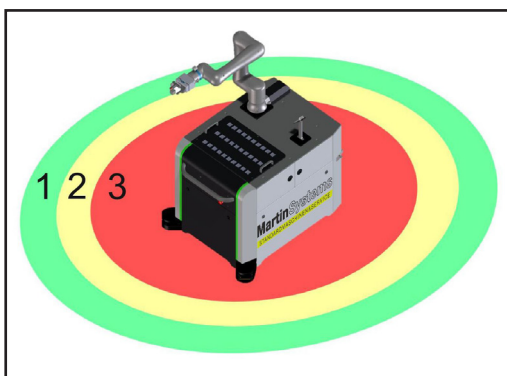
Greifersysteme.

Sichere elektrische Einfachgreifer,
Doppelgreifer, Vakuumgreifer

NeoLoader - Varianten

Bezeichnung	Traglast Roboter max.	Reichweite Roboter max.	Hersteller	Abmessungen Zelle (BxLxH) zgg. Roboter	Gewicht Zelle
NeoLoader50	5kg	994/900 mm	FANUC/OMRON	770 x 1.100 x 900 mm	ca. 200 kg
NeoLoader100	10kg	1.294/1.300 mm	FANUC/OMRON	770 x 1.100 x 900 mm	ca. 220 kg

Safety



Anpassbare Sicherheitszonen¹

Zone 1: Person außerhalb der Warnzone. Der Roboter arbeitet mit seiner festgelegten max. Geschwindigkeit.

Zone 2: Person innerhalb der Warnzone. Der Roboter arbeitet mit festgelegter reduzierter und sicherer Geschwindigkeit.

Zone 3: Person innerhalb der Sicherheitszone. Der Roboter unterbricht seine Arbeit über die Dauer der Zonenbelegung, bei Handhabungsbewegungen über Schulterbereich von Menschen. Bei Handhabungsbewegungen unterhalb des Schulterbereichs arbeitet der Roboter im sicheren kollaborativen² Modus.

¹ nach Sicherheitsnorm und lokalem Umfeld

² nach Sicherheitsnorm und Werkstückeigenschaften

Alle Angaben können gerundet sein, können variieren und sind ohne Gewähr. Änderungen vorbehalten.

MartinSystems GmbH, Werner-von-Siemens-Strasse 11, 72202 Nagold
E-Mail: info@MartinSystems.eu Tel: +49 74 52 / 8 46 67 - 0 Web: www.MartinSystems.eu