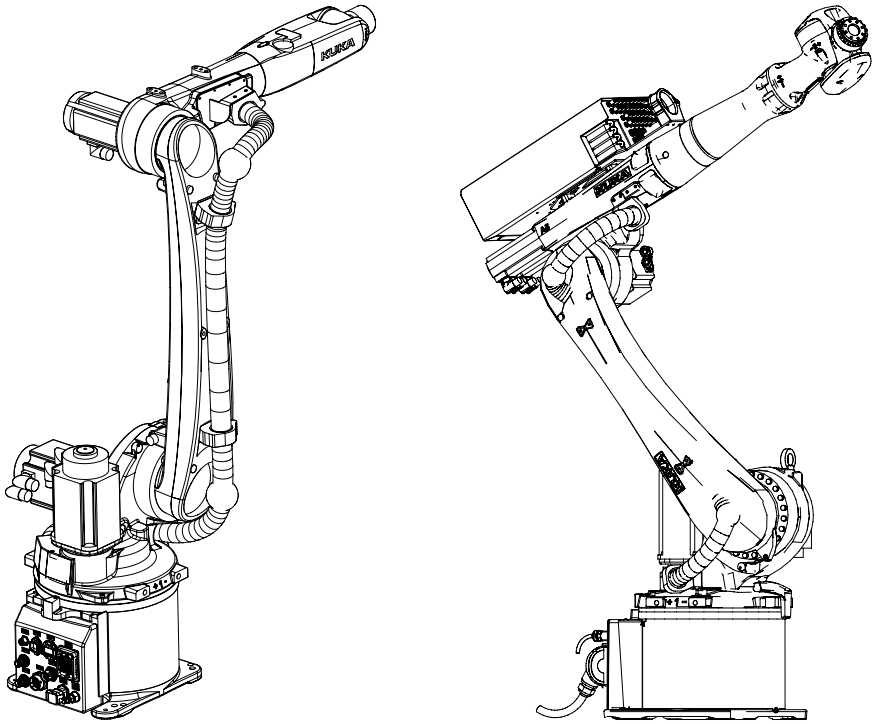


ROBOTS DE VARIOS EJES

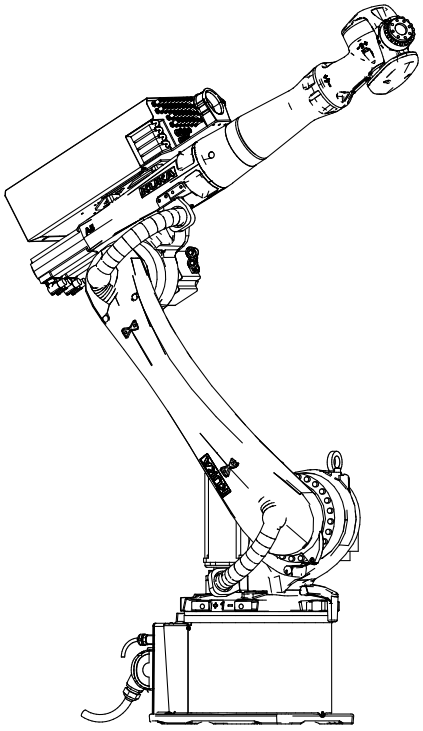
KUKA – POWERED BY ARBURG
Peso de manipulación: 6-120 kg

ARBURG

ROBOTS DE VARIOS EJES

Robots de varios ejes		**ALLROUNDER Tamaños / Tipos de máquina**											
KUKA - powered by ARBURG	Capacidad de carga nominal[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							•	•	•			

Plug and Work: técnica de válvulas preconfigurada y posibilidades de conexión



Amplia gama en soluciones individuales

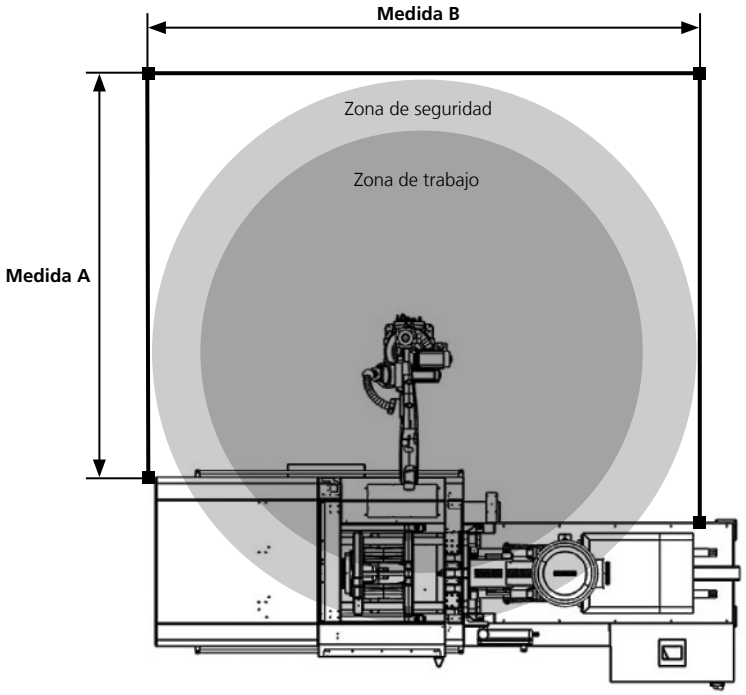
Posibilidades de montaje específicas del cliente adicionalmente a la versión vertical

1) En función del centro de gravedad de la garra

ROBOTS DE VARIOS EJES

Robots de varios ejes				**ALLROUNDER Tamaños / Tipos de máquina**									
KUKA - powered by ARBURG	Capacidad de carga	Zona de trabajo -	Muñeca	270		370		470		520		570	
	nominal[1] [kg]	Radio [mm]	central [mm]	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										

Medidas de instalación A y B



*) Medidas de instalación A y B en mm
1) En función del centro de gravedad de la garra

ROBOTS DE VARIOS EJES

Robots de varios ejes				ALLROUNDER Tamaños / Tipos de máquina									
KUKA - powered by ARBURG	Capacidad de carga	Zona de trabajo -	Muñeca	630		720		820		920		1120	
	nominal[1] [kg]	Radio [mm]	central [mm]	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		

Robots de varios ejes		ALLROUNDER Tamaños / Tipos de máquina			
KUKA - powered by ARBURG	Capacidad de carga	375 V (400 mm)[2]		T (600 mm)[2]	
	nominal[1] [kg]	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				

*) Medidas de instalación A y B en mm
1) En función del centro de gravedad de la garra
2) Medida hipotética de la garra

EQUIPO* | ROBOTS DE VARIOS EJES

Requisito para la utilización del robot de varios ejes es una ARBURG ALLROUNDER.

Válvulas neumáticas para la garra

■ Válvula neumática para el comando de funciones, por ejemplo, de garras, pinzas, cilindros, unidades de elevación y giro (véase la información adicional):
- 1 con posición central bloqueada (5/3)

◯ Válvulas neumáticas adicionales (máximo 15) combinables a voluntad en las siguientes versiones (véase la información adicional):
- con posición central bloqueada (5/3)
- con posición central con purga de aire (5/3)
- con retorno por resorte (2 x 3/2)

Dispositivo de vacío para garra

■ Dispositivo de vacío (principio de Venturi) para la manipulación de piezas con ventosas

◯ Dispositivos de vacío adicionales (máximo 5)

■ Todos los dispositivos de vacío conectados cerca de la garra. Inclusive vacuestato para la vigilancia de las piezas

■ Función de soplado para la transferencia segura de las piezas

■ Función de ahorro de aire

Unidad de mantenimiento neumática

■ Una unidad de mantenimiento neumática

■ Válvula reductora de presión del filtro ajustable manualmente para ajustar el nivel de presión

◯ Vigilancia del nivel de presión

■ Función de activación/desactivación eléctrica

Unidad de mando

■ Unidad manual de programación KUKA smartPAD

■ Interfaces de usuario SELOGICA implementadas
- Sistema de manejo unificado: programación gráfica de la secuencia para máquina y sistema de robot
- Función de autoaprendizaje
- Selección de página de parámetros mediante teclas de función y salto directo
- Sistema de robot desplazable de forma discontinua análogamente al ciclo
- Ramificaciones de la secuencia programables

■ Interfaz entre el sistema de robot y la máquina de inyección (EUROMAP 67)

■ Interfaz Varan para la comunicación en tiempo real ampliada con la máquina de inyección y, por tanto:
- Un registro de datos para máquina de inyección y sistema de robot
- Movimiento coordinado a la posición inicial
- Separación de pruebas al azar, piezas defectuosas y coladas
- Creación de secuencias propias para el primer y último ciclo
- Reducción del tiempo de ciclo con introducción en el molde a partir de la marca de carrera
- Posibilidad de comunicación con más de dos tiranoyos

Entradas/salidas para garras

■ Interfaz con 8 entradas libremente programables para la consulta de sensores para funciones de la garra. Todas las entradas cableadas a enchufe, inclusive contraconector

◯ Interfaces adicionales (máximo 3) para la consulta de 24 sensores como máximo (en total)

■ Salidas libremente programables para el comando de las válvulas neumáticas de las funciones de la garra. Todas las salidas conectadas directamente a válvulas neumáticas

Entradas/salidas para periféricos

■ Interfaz (24V DC) con 4 entradas y salidas libremente programables para periféricos. No está libre de potencial. Cableado a enchufe en el armario de mando, inclusive contraconector

◯ Interfaces adicionales (24V DC) con entradas y salidas libremente programables (máximo 60). No está libre de potencial. Cableado a enchufe en el armario de mando, inclusive contraconector

◯ Interfaces para cinta transportadora (máximo 2, 230 V AC) para cinta transportadora separada. Inclusive contraconector

Otras opciones

◯ Versión para sala limpia

◯ Tope fijo para la limitación de la zona de trabajo del robot de varios ejes

◯ Cinta transportadora para el depósito de piezas, inclusive interfaz; ampliable con tecla de vaciado

◯ Pedestal para robot de varios ejes

◯ Material para la fijación al suelo

Información adicional

- Válvula neumática 5/3 con posición central bloqueada para las funciones de la garra cuya posición deba mantenerse con la válvula sin accionar, como por ejemplo con la puerta de protección abierta, parada de emergencia
- Válvula neumática 5/3 con posición central con purga de aire para las funciones de la garra que deben activarse despresurizadas con la válvula sin accionar, por ejemplo para garantizar una transferencia cuidadosa con las piezas por parte del expulsor del lado de la máquina
- Válvula neumática 2 x 3/2 con retorno por resorte para funciones de la garra con retorno por resorte, como por ejemplo en el caso de pinzas para la colada o cilindros neumáticos simples

*) Válido para KUKA cybertec, cybertec nano, KR30-120; opciones para otros dispositivos a petición

■ Máquina base

◯ Opción

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

681897_ES_092018 · Salvo modificación

© 2018 ARBURG GmbH + Co KG | Todos los datos, así como la información técnica se han compilado con el esmero debido. Sin embargo, no ofrecemos ninguna garantía sobre la exactitud de los mismos. Las ilustraciones y la información pueden diferir del estado de la máquina en el momento de la entrega. En lo que a la instalación y al funcionamiento de la máquina se refiere, solamente será determinante el manual de servicio del modelo correspondiente.