



Knickarmroboter in der Standardversion mit sechs Achsen ausgeführt mit einem hohlen Handgelenk. Die Versorgungsleitungen werden durch den Horizontalarm bis zum Handgelenk geführt und somit vor Verschmutzung geschützt.

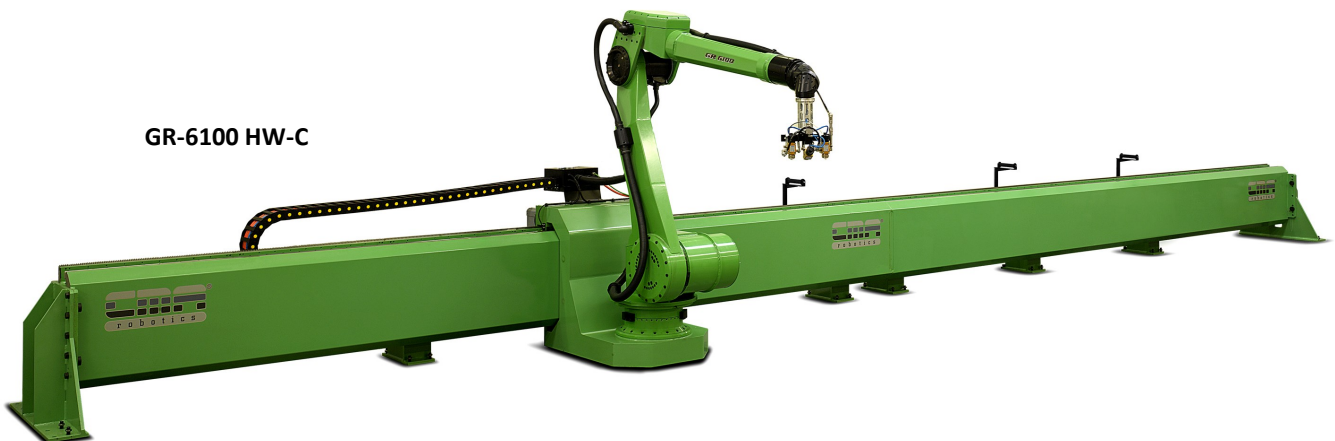
Der mechanische Aufbau ermöglicht die Lackierung von großen Werkstücken.

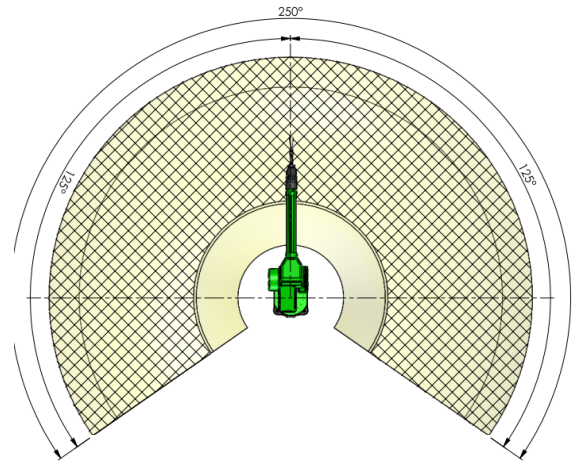
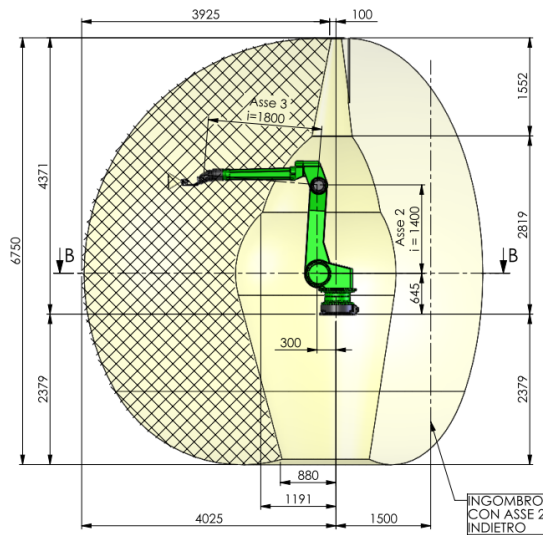
Der Roboter kann mit der Fördererbewegung synchronisiert werden und in der Bewegung dem Werkstück folgen. Aufgrund der hohen Tragkraft kann ein Rotationszerstäuber montiert oder bis zu drei Lackierpistolen aufgenommen werden.



TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN	
SPEZIFIKATION:	
Anzahl der Roboterachsen	6
Anzahl der externen Achsen	6
Aktionsbereich (max. Radius)	3.600
Tragkraft am Handgelenk	10 kg
Montage	Boden - Decke - Wand auf Verfahrachse
Programmierung	Self- Learning - Point-to-Point - Off-Line
Gewicht des Roboters	810 kg
Robotergrundfläche	750 x 820mm
UMGEBUNG	
Ex-Schutz	IP 65
Umgebungstemperatur	+0°C bis +40°C
Relative Luftfeuchte	max. 75%, bei konstanter Temperatur
Ex-Schutz	Gas Kategorie : II 2 G EEx p II T4
OPTIONEN	
Förderbandsynchronisation	
Line Tracking	
Automatische Steuerung der Lackierparameter	
Teleservice/Fernwartung	
Offline Programmierung	

GR-6100 HW-C





Durch den gleichzeitigen Einsatz von bis zu drei Lackierpistolen kann bei gleichzeitigen Betrieb die Flächenleistung erhöht werden und im Einzelbetrieb mehrere Farbtöne vorgehalten



CMA Robotics Spa
Via P.P. Pasolini 35/15
33040 Pradamano (UD) Italy
www.cmarobot.it - info@cmarobot.it

Die Angaben in diesem Dokument dienen ausschließlich zu Informationszwecken und können von CMA Roboter jederzeit ohne Vorankündigung geändert werden und sind nicht verpflichtend.