

Knickarmroboter HD-410i

» Verpackungsmaschinen » Roboter- und Handlingsysteme



Knickarmroboter HD-410i

Technik in Perfektion

Der HD-410i ist ein 4-Achs-Palettierroboter mit neuartiger Kinematik. Um die hohe Zuverlässigkeit und Schnelligkeit des Knickarmroboters zu ermöglichen, werden ausschließlich rotatorische Achsen verwendet. Dadurch lassen sich speziell Palettieraufgaben mit großer Geschwindigkeit durchführen.

Drei Typen an Palettierrobotern für unterschiedliche Handhabungsgewichte sind verfügbar:

- HD-410i: Traglast bis 60 kg
- HD-410iW: Traglast bis 100 kg
- HD-410iWX: Traglast bis 156 kg

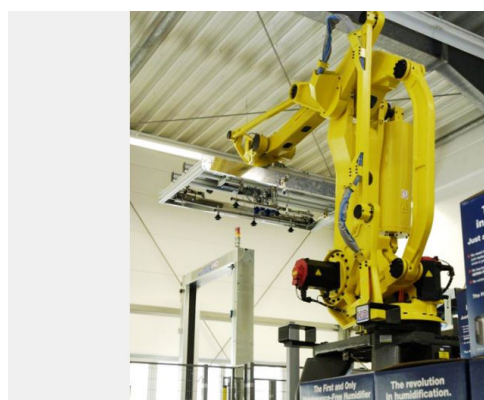
Zusätzlich bietet H+D den Knickarmroboter 410iT mit erweitertem Arbeitsbereich an.



Knickarmroboter 410i



Knickarmroboter 410i



Knickarmroboter 410i

Knickarmroboter HD-410i

Der Knickarmroboter HD-410i erlaubt eine **hohe Durchsatzleistung**, die durch die Einführung neuester - bereits bei Punktschweißrobotern erfolgreich eingesetzter - Technologien der Bewegungssteuerung unterstützt wird. Der außerordentlich große Arbeitsbereich erlaubt das Bestücken von Paletten mit Abmessungen bis zu 1600 x 1600 x 2100 mm (L x B x H).

Aufgrund der möglichen **360-Grad-Drehung der ersten Achse** lassen sich alle Positionen rund um den Palettierroboter erreichen und damit auch mehrere Paletten im Arbeitsbereich anordnen.

Die Steuerung des Knickarroboters ist im Robotersockel integriert. Dadurch entfallen die sonst notwendigen Verbindungskabel zwischen Steuerung und Robotermechanik. Die Installation des Robotersystems wird somit vereinfacht und der **Platzbedarf verringert**.

Die Steuerung bietet **spezielle Palettiersoftware** zur einfachen Generierung von Programmen auf dem Handbediengerät. Ebenso können Servofunktionen zur Greiferanpassung an unterschiedliche Werkstückformen und Greifkräfte integriert werden.

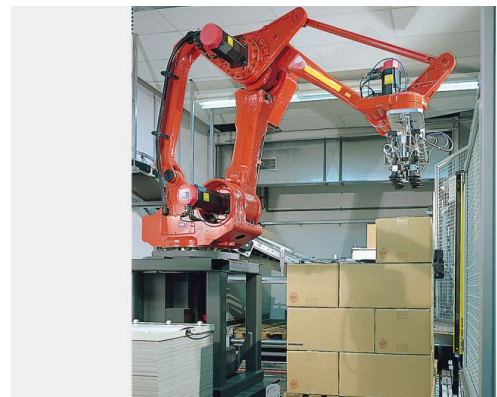
Kontaktaufnahme

» Neugierig auf einen kollaborierenden Roboter?

Cobots erobern die Welt der Endverpackung, da sie ohne Schutzeinhausungen auskommen und einfacher zu programmieren sind. Auch die größere Flexibilität und Wirtschaftlichkeit spielen eine Rolle. Für mehr Informationen besuchen Sie unsere Themenseite "**Cobots: Kollaborierende Roboter**".



Knickarmroboter 410i



Knickarmroboter 410i



Knickarmroboter 410i

Knickarmroboter HD-410i

Technische Daten

Typ	Vertikal-Knickarm
Gesteuerte Achsen	4 Achsen (J1, J2, J3, J4)
Kapazität	max. 1200 Zyklen/h
Installation	Bodenmontage
Arbeitsbereich	(Max. Geschwindigkeit)
J1 Achse	360° (115°/s)
J2 Achse	145° (120°/s)
J3 Achse	135° (135°/s)
J4 Achse	540° (300°/s)
Max. Nutzlast	155 kg
Zul. Massenträgheitsmomente	27,4 kgm ²
Antriebsmethode	Digitaler Servoantrieb über AC-Servomotoren
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,05 mm
Gewicht	1500 kg inkl. Steuerung

Knickarmroboter HD-410i

Hagenauer+Denk KG

Albert-Denk-Str. 2
87509 Immenstadt
Deutschland

T. +49 (0)8323 9660-0
F. +49 (0)8323 9660-70

info@hagenauer-denk.de
www.hagenauer-denk.de



<https://www.hagenauer-denk.de/handlingssysteme-knickarm-roboter-hd-410i>