

Knickarmroboter HD-520

» Verpackungsmaschinen » Roboter- und Handlingsysteme



Knickarmroboter HD-520

Schnelligkeit und Präzision

Der HD-520 ist ein vierachsiger **Horizontal-Knickarmroboter** mit einer Traglast von 20 kg. Die großen Massenträgheitsmomente am Handgelenk des HD-520 ermöglichen hohe Durchsatzleistungen bei der **Handhabung von größeren Werkzeugen**. Durch den Hohlmechanismus im Arm und am Handgelenk kann Kabel- und Schlauchführung zur Greifersteuerung im inneren des Knickarmroboters erfolgen. Zusatzgeräte für die Handsteuerung sind im J3-Arm untergebracht.

Die Antriebseinheiten des Knickarmroboters bestehen aus **wartungsfreien Drehstrom-Servomotoren** mit Spezialgetriebeeinheiten an allen Achsen. Diese garantieren höchste Belastbarkeit und garantieren große Beschleunigungsmomente. Die Verwendung von direkt an den Motoren angeflanschten, hochauflösenden Absolutweggebern gewährleistet **extreme Wiederholgenauigkeit** des Gesamt-Systems Roboter von $\pm 0,05$ mm.

Der Knickarmroboter kann ebenfalls einfach für die **Überkopf-Montage** modifiziert werden. Die **kompakte Steuerung** ist mit der mechanischen Einheit kombiniert, so dass Verbindungskabel entfallen und die Installation vereinfacht wird. Auf Wunsch ist ein separater Steuerschrank für den Knickarmroboter erhältlich.

Kontaktieren Sie uns für eine individuelle Projektierung Ihrer Aufgabenstellung!

Knickarmroboter HD-520

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 HD-520

Technische Daten

Typ	Horizontal-Knickarm (SCARA)
Gesteuerte Achsen	4 Achsen (J1, J2, J3, J4)
Kapazität	3600 Zyklen/h bei 15 kg Nutzlast 4800 Zyklen/h bei 3 kg Nutzlast
Reichweite	900 mm
Installation	Boden- und Überkopf-Montage
Arbeitsbereich	(Max. Geschwindigkeit)
J1 Achse	300 mm (800 mm/s) Auf/Ab
J2 Achse	300° (350°/s) Rotation
J3 Achse	300° (350°/s) Rotation
J4 Achse	540° (720°/s) Rotation
Max. Nutzlast	20 kg
Zul. Massenträgheitsmomente	0,29 kgm ²
Antriebsmethode	Digitaler Servoantrieb über AC-Servomotoren
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,05 mm
Gewicht	400 kg inkl. Steuerung

Knickarmroboter HD-520

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-520>