Swingachsen für Roboter

7. und 8. Achse für Handlings-Roboter

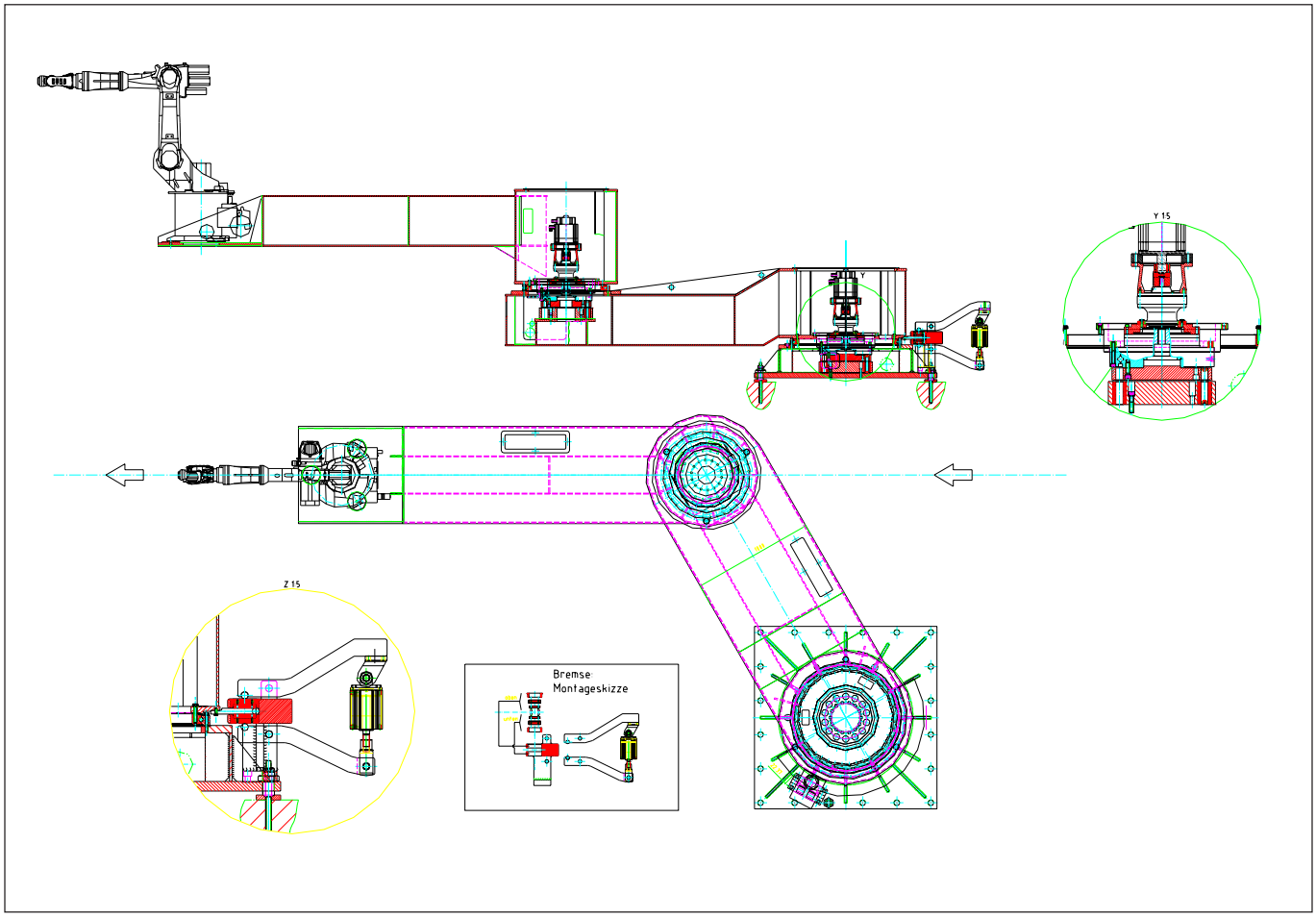
Durch die Verwendung der doppelten Schwenkachse wird der Einsatzbereich des 6-achsigen Roboter wesentlich erweitert.
Für die Bewegung des Roboters steht mit der doppelten Schwenkachse eine 7. und eine weitere 8. Achse zur Verfügung.

Mit großer Wiederholgenauigkeit kann der Roboter jeden Punkt innerhalb eines definierten Radius erreichen oder in eine definierte Ruheposition schwenken; so können spezielle Anwendungen im Lackier- und Handlingbereich sowie Schweißarbeiten abgedeckt werden.

Für den erweiterten Einsatzbereich ist der Roboter auf dem doppelten Schwenkarm befestigt.

Der Schwenkbereich der beiden Schwenkarme beträgt bei der 7. Achse ca. 130° und bei der 8. Achse ca. 120°.
Auf dem vorderen Schwenkarm ist der Roboter befestigt, der dann in den Förderbereich eingeschwenkt werden kann.
Für den Antrieb ist je Arm ein Servomotor mit Getriebe (Sonderausführung) vorgesehen. Über dieses spielfreie Präzisionsgetriebe mit abtriebsseitiger Kreuzrollenlagerung werden die Schwingarme angetrieben.
Die Lagerung beider Arme erfolgt durch die eingebauten Drehkränze (Kugeldrehverbindungen).
Um die hohe Verfahrdynamik an der ersten Drehachse spielfrei zu halten ist dem Einbau einer Scheibenbremse mit einem Bremsmoment von bis zu 16.000 Nm dringend anzuraten.

BESSERE LÖSUNGEN SIND DIE SUMME ÜBERZEUGENDER DETAILS.



REITER GmbH + Co. KG Oberflächentechnik

Berglenstraße 23 - 25
D-71364 Winnenden

Tel.: +49 (0) 71 95 / 185 - 0
Fax: +49 (0) 71 95 / 185 - 30

Email: info@reiter-oft.de
Internet: www.reiter-oft.de