

Moduladapter für AGR-Sprühsystem für Hollow-Wrist-Roboter



Der REITER Moduladapter ist konzipiert für den Einsatz mit Hollow-Wrist-Roboter. Er besteht aus fünf Einzelteilen die miteinander verschraubt und somit demontierbar und austauschbar sind:

- Adapterplatte für Roboter
- Steg
- Abdeckung
- Oberteil
- Zwischenplatte

Aus Gewichtsgründen ist er komplett aus Aluminium gefertigt. Das materialberührende Oberteil ist zusätzlich chemisch vernickelt.

Die Abdeckung der Schlaucharmaturen ist aus VA-Blech gefertigt.

Durch die variable Adapterplatte und Oberteil mit 26° bzw. 30° kann der Moduladapter auf alle bekannten Robotermodelle angepasst werden. Der TCP für das Sprühsystem bleibt erhalten, somit entfällt ein Umprogrammieren des jeweiligen TCPs bzw. der vorhandenen Bewegungsprogramme.

Durch den direkten Anschluss der Luft- und Materialleitungen hinter dem Oberteil reduziert sich die Torsionsbelastung der Leitungen erheblich.

Ausführungen mit bis zu sieben Ventilen sowie integriertem Statikmischer ermöglichen ein breites Einsatzgebiet.

Die Luftschläuche werden in Schnellstecknippel gesteckt, für die Materialschläuche gibt es den tottraumfreien drehbaren Schlauchanschluss mit eingepressten Armaturen.

Eine Leckage-Indikation zeigt sofort Problem an und verhindert ein Verschmutzen des Hollow-Wrists.

Merkmale und Vorteile

- Kosteneinsparung bei Investition und Betrieb durch Einsatz von Standardluftschläuchen
- Erhebliche Zeitersparnis beim Schlauchwechsel durch einfachste Montage und exzellente Zugänglichkeit
- Umbau und Erweiterung problemlos möglich mit geringen Kosten
- Reinigungsfreundliches Design

Technische Daten

Moduladapter für AGR-Sprühsystem – Roboter Ausführung Hollow-Wrist

Gewicht ohne Sprühsystem: 1,82 kg (Standard-Ausführung)

Moduladapter	Ausführung	Ventile			Pistolenanzahl	TCP	
63318120	30°				Stich	1	165 x 50
63318130	30°	1 x Dump			Zirkulation	1	165 x 50
63318140	30°	2			Stich	1	165 x 50
	30°	3	2K		Stich	1	
	30°	3	AB		Stich	1	
	30°		Redos				
63318090	26°				Stich	1	160,5 x 57,5
63318100	26°	1 x Dump			Zirkulation	1	160,5 x 57,5
63320510	26°				Stich	1	
63318740	0°				Stich	1	122 x 73,5
	30°					2 (55mm Abstand)	165 x 50
63318150	30°					2 (66mm Abstand)	165 x 50
63318110	26°					2 (55mm Abstand)	160,5 x 60

Roboter-Flansch kpl.	Hersteller	Typ	Ø	
63318160	Fanuc	P-250iB	112 mm	2-teilig
63318170	B&M	Kobelco	128 mm	2-teilig
63318180	ABB	IRB 5400-12	128 mm	2-teilig
63318190	ABB	IRB 5400	96 mm	1-teilig
63320530	ABB	IRB 580	116 mm	1-teilig

