

# 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 |

