



OptoTech

SR 20

Speziell für die Mikro-Zentriermaschinen DZM 20 CNC und WZM 20 CNC entwickelter Be- und Entladeroboter

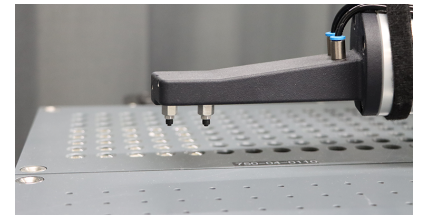


Der OptoTech SR 20 ist eine voll integrierte und kompakte Roboterlösung für automatisiertes Be- und Entladen der OptoTech Zentriermaschinen DZM 20 CNC und WZM 20 CNC. Ein speziell konzipiertes Vakuumgreifer-System ermöglicht das Handling kleinster Linsen aus dem Bereich Mikro-Optik und Endoskopie.



Technische Daten

	SR 20
Arbeitsbereich Durchmesser	2.7 mm - 20 mm
Positioniergenauigkeit	± 0.03 mm
Geeignet für	Mikrooptiken zwischen Ø 2,7 - 20 mm
Traglast	Bis zu 3 Kg
Strombedarf (andere auf Anfrage)	16 A / 2.1 kVA / 400 V
Abmessungen	Breite: 894 mm, Höhe: 894 mm, Tiefe: 609 mm; Direkt montiert auf DZM 20 CNC oder WZM 20 CNC
Disclaimer	Änderungen der Daten ohne Ankündigung vorbehalten. Wenden Sie sich zur Klärung von Einzelheiten bitte an OptoTech.



Highlights

- Bedienung: Über ein abnehmbares 12" Touch Pad oder einfaches Anlernen durch direktes Führen des Roboters. Integration der Beladeeinrichtung in den automatischen Ablauf der Maschine über eine Schnittstelle zur Maschinensteuerung.
- Sicherheit: Der kollaborative Roboter ist mit modernsten Sicherheitsfunktionen ausgestattet, um einen gefahrlosen Betrieb zu gewährleisten. Fließende Bewegungen ermöglichen eine äußerst vorsichtige Handhabung der Linse. Darüber hinaus wurden alle scharfen Kanten des SR 20 abgerundet
- Flachpaletten: 2 DIN-Paletten (200mm x 300mm) oder eigenes Palettensystem dienen zur Ablage und Entnahme der Linsen durch den Greifer. Das Einlegen und die Entnahme der Paletten erfolgt durch Mitarbeiter.
- Zentrierstation & Greifer: Der Vakuum-Greifer ist in der Lage 2 Linsen gleichzeitig aufzunehmen (Rohteil und Fertigteil für Zeiteinsparung durch Reduzierung der Verfahrwege). Das Zentrieren der Rohteil- Linse erfolgt in einer separaten Vorzentrierstation nach dem Entnehmen aus der Palette.

Prozessmerkmale

Funktionsumfang:

1. Entnahme der Linse von DIN-Palette oder eigenem Palettensystem
2. Zentrieren der Linse vor der Bearbeitung in der Vorzentrierstation
3. Entnahme der bearbeiteten Linse aus dem Arbeitsraum der Maschine und Einlegen der neuen Linse
4. Ablage der bearbeiteten Linse auf Palette und Entnahme der nächsten Linse