



CARACTÉRISTIQUES GÉNÉRALES

	TURN-ASSIST 200	INTEGRATED	SEPARATED
Ø minimal des pièces à usiner		25 mm	25 mm
Ø maximal des pièces à usiner		200 mm	200 mm
Hauteur maximale des disques		200 / 250 mm***	200 / 250 mm***
Longueur maximale des arbres		800 mm	800 mm
Largeur minimale de chaque côté des pièces hexagonales à usiner		25 mm	25 mm
Largeur maximale de chaque côté des pièces hexagonales à usiner		170 mm	170 mm
Hauteur maximale d'empilement		2 x 350 mm	2 x 350 mm
Poids maximal d'empilement		2 x 300 kg	2 x 300 kg
Largeur de la solution d'automatisation		1.475 / 1.632 mm	*
Profondeur de la solution d'automatisation		740 mm	*
Hauteur de la solution d'automatisation		2.202 mm	2.202 mm
Poids total de la solution d'automatisation		800 / 900 kg	800 / 900 kg
Alimentation électrique		400 VAC **	400 VAC **
Consommation d'air comprimé		< 100 L / min	< 100 L / min

CHARGE UTILE BRÛTE DU ROBOT

Charge utile 12 kg (charge utile nette 7 kg)	●	●
Charge utile 25 kg (charge utile nette 15 kg)	●	●

SÉCURITÉ

Protection assurée par un scanner laser	●	○
Protection assurée par un écran intégré	●	○
Protection assurée par un rideau lumineux	○	○
Protection assurée par un grillage séparé	○	○
Protection assurée par un écran transparent séparé	○	○
Protection assurée par des portes coulissantes	○	○

Nous vous proposons aussi les options suivantes :

- ◆ Dépose dans une boîte sur la table
- ◆ Dépose sur une goulotte
- ◆ Fonction Pull & Break
- ◆ Messagerie automatique
- ◆ Chargement d'axes (voir page 29)
- ◆ Déchargement de plusieurs pièces discoïdales réalisées à partir d'une seule pièce brute
- ◆ Pallet Load & Pallet Unload (voir page 30)
- ◆ Synchronisation avec un ravitailleur
- ◆ Logiciel de prétraitement et de posttraitement
- ◆ Unité de basculement (voir page 28)

● Fonctions par défaut ○ Option

* La largeur et la profondeur d'une version séparée dépendent de la configuration choisie.

** Selon le robot et le préhenseur choisis.

*** Les pièces qui s'écartent des dimensions maximales peuvent être examinées individuellement.