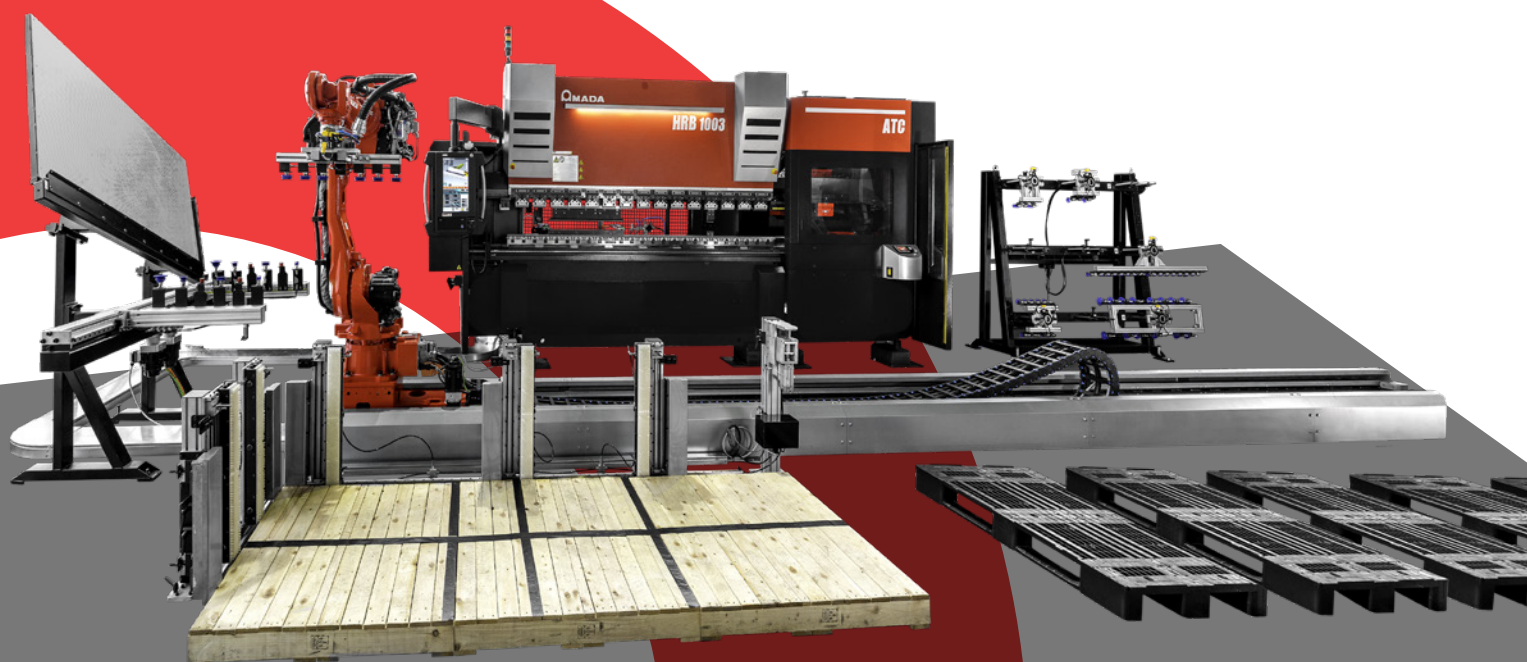




SOLUTION

RBR SERIE

NACHRÜSTBARER BIEGEROBOTER



NACHRÜSTBARER BIEGEROBOTER

HRB, HRB-ATC serie

INDIVIDUELL KONFIGURIER- UND MODULIERBARER BIEGEROBOTER FÜR DAS AUTOMATISCHE ABKANTEN

Die RBR ist eine konfigurierbare Biegezeile basierend auf der Abkantpresse HRB und dem Biegeroboter RBR.

Abkantpressen von 50 Tonnen 2 Meter bis 220 Tonnen 4 Meter können mit einem Roboter von 50 oder 200 kg Tragkraft kombiniert werden.

Die automatische Bombiervorrichtung zur Optimierung der Genauigkeit auf der gesamten Biegelänge und dem aktiven Winkelmesssystem Bi-S zur Winkelkorrektur während des Biegevorgangs komplettieren die Optionen für eine vollautomatische und genaue Produktion.

Der RBR wurde entwickelt, um bei einem langen Produktionsprozess eine gleichbleibend hohe Genauigkeit sicherzustellen. Kombiniert mit einer geringen Taktzeit und einer einfachen Bedienung, wird Produktivität auf höchstem Niveau garantiert.

HAUPTMERKMALE



Roboter

Schneller, präziser und wiederholgenauer 6-Achsen-Roboter auf einer Bodenfahrbahn, verfügbar mit einer Tragkraft von 50 kg und 200 kg. Der RBR kann auch an einer bestehenden Abkantpresse HRB oder HRB-ATC nachgerüstet werden.



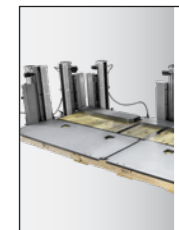
Greifer

Es sind zahlreiche, vordefinierte Greifer vorhanden. Je nach Teileanforderungen können auch individuelle Greifer angefertigt werden.



Referenz- und Umgreifstation

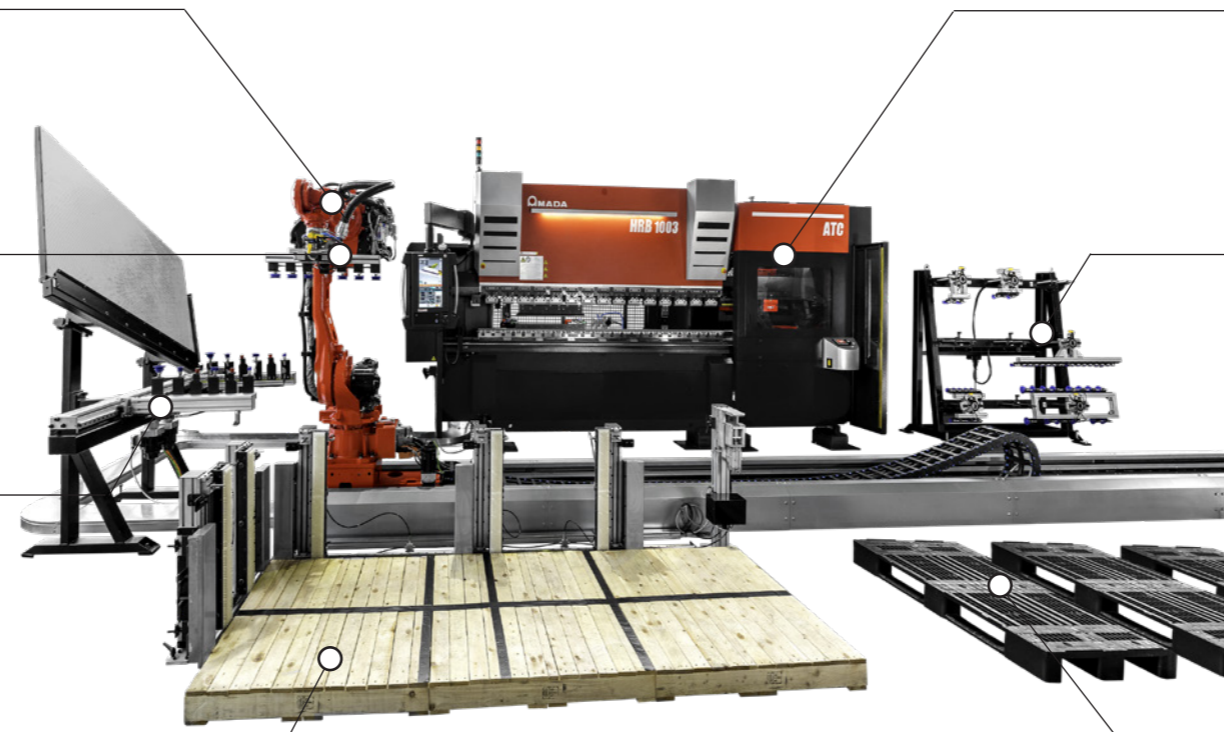
Der Referenztisch bringt das Werkstück in eine definierte Position. Die automatische Umgreifstation ermöglicht es dem Roboter, das Fertigungsteil in einer anderen Position und Ausrichtung erneut zu fassen.



Ladebereich mit Doppelblechkontrolle

Die Beladepalette, welche mit bis zu sechs Stapel bestückt werden kann, ist mit Magneten, Druckluft und Bürsten* zur Blechvereinzelnung ausgestattet.

*Option

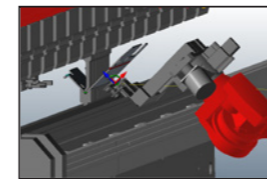


VOLLAUTOMATISCHE, NACHRÜSTBARE BIEGEZELLE



MANUELLER UND ROBOTER MODUS

Es kann problemlos und unkompliziert vom automatischen Betrieb (mit dem Roboter) in den manuellen Betrieb der Abkantpresse (mit dem Bediener) umgeschaltet werden.



VPSS 4ie ARBEND

Der nächste Schritt in der Entwicklung von Offline-Biege-CAM-Lösungen. Basierend auf der fundierten Praxiserfahrung von AMADA im Bereich der Biegetechnologie, vereint VPSS 4ie ARBEND eine intuitive All-in-One-Benutzeroberfläche mit hochentwickelten, automatischen Biegealgorithmen. VPSS 4ie ARBEND beschleunigt die Erstellung von Roboterprogrammen erheblich, indem es selbst weniger erfahrene Anwender sicher durch die entscheidenden Programmierphasen führt: Beladung, Rüstplanerstellung (Tooling), Biegevorgang und Entladung.



VOLLAUTOMATISIERT

Die Roboteranlage ist mit allen nötigen Optionen für höchste Automatisierung ausgestattet wie beispielsweise:

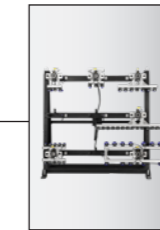
- Automatischem Werkzeugwechsler
- Automatischem Greiferwechsler
- Referenz- und Umgreifstation

Der Produktionsplan wird über den Cell Manager erstellt, welcher die gesamte Anlage zentral ansteuert.



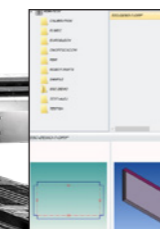
Automatischer Werkzeugwechsler (ATC)

Der Werkzeugwechsler rüstet in kürzester Zeit komplexe Werkzeuglayouts vollautomatisch. Er fasst viele verschiedene Werkzeugtypen, um eine große Bandbreite der Biegeanforderungen abzudecken. Durch die exakte Positionierung des Werkzeugaufbaus verringert sich auch drastisch das Einfahren des Programms.



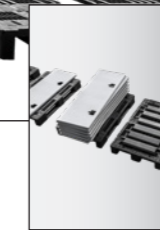
Automatischer Greiferwechsler (AGC)

Der AGC ermöglicht es dem Roboter, den Greifer automatisch zu wechseln, basierend auf der Auswahl, die in der Offline-Programmierung VPSS 3i ARBEND getroffen wurde.



Cell Manager

Cell Manager ist die Steuerungssoftware der RBR-Linie zur Steigerung der Leistungsfähigkeit und Flexibilität der Biegezeile.



Entladebereich

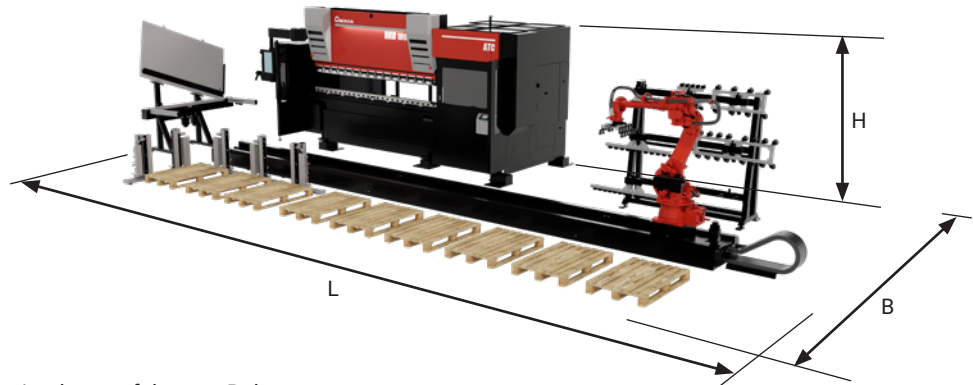
Im großen Entladebereich können 6 Europaletten platziert werden. Abhängig vom ausgewählten Layout sind auch weitere Entladepalettenkonfigurationen bis maximal 3.000 x 1.500 verfügbar.

ABMESSUNGEN*

Einheit: mm

HRB-1003ATC R + RBR-5010
(L) 14.860 x (B) 6.450 x (H) 4.000

HRB-2204ATC R + RBR-20012
(L) 20.180 x (B) 9.520 x (H) 4.650



* Die Höhe bezieht sich auf den maximal ausgefahrenen Roboter

TECHNISCHE DATEN HRB-ATC + RBR

			HRB-1003ATC R + RBR-5010	HRB-2204ATC R + RBR-20012
Abkantpresse			HRB, HRB-ATC	
Gesteuerte Achsen			6 Achsen + 1 Bodenfahrbahn	
Werkstück- spezifikation	Tragkraft (einschließlich Greifer)		kg	50
	Max.	Werkstückgröße	mm	2.000 × 1.000
	Min.	Werkstückgröße	mm	300 × 200
Bodenfahrbahn	Länge		m	10
Beladen	Anzahl Positionen		1	
	Anzahl Stapel		Max. 6	
	Max. Stapelhöhe		mm	500
Entladen	Anzahl Positionen		Je nach Layoutkonfiguration	
	Entlademethode		Palette	

Die technischen Daten, Aussehen und Ausstattung können ohne vorherige Ankündigung aufgrund von Verbesserungen verändert werden.



Zu Ihrer Sicherheit
Achten Sie darauf, vor Gebrauch die Betriebsanleitung aufmerksam zu lesen.
Vor Inbetriebnahme der Anlage machen Sie sich mit den Risiken vertraut.

Die notwendigen Sicherheitseinrichtungen wurden u.U. aus gestalterischen Gründen auf den Fotos in diesem Prospekt nicht abgebildet.

AMADA GmbH

Amada Allee 1
42781 Haan
Deutschland

Tel: +49 (0)2104 2126-0
Fax: +49 (0)2104 2126-999
www.amada.de

AMADA SWISS GmbH

Dättlikonerstrasse 5
8422 Pfungen
Schweiz

Tel: +41 (0) 52 304 00 34
Fax: +41 (0) 52 304 00 39
www.amada.ch

