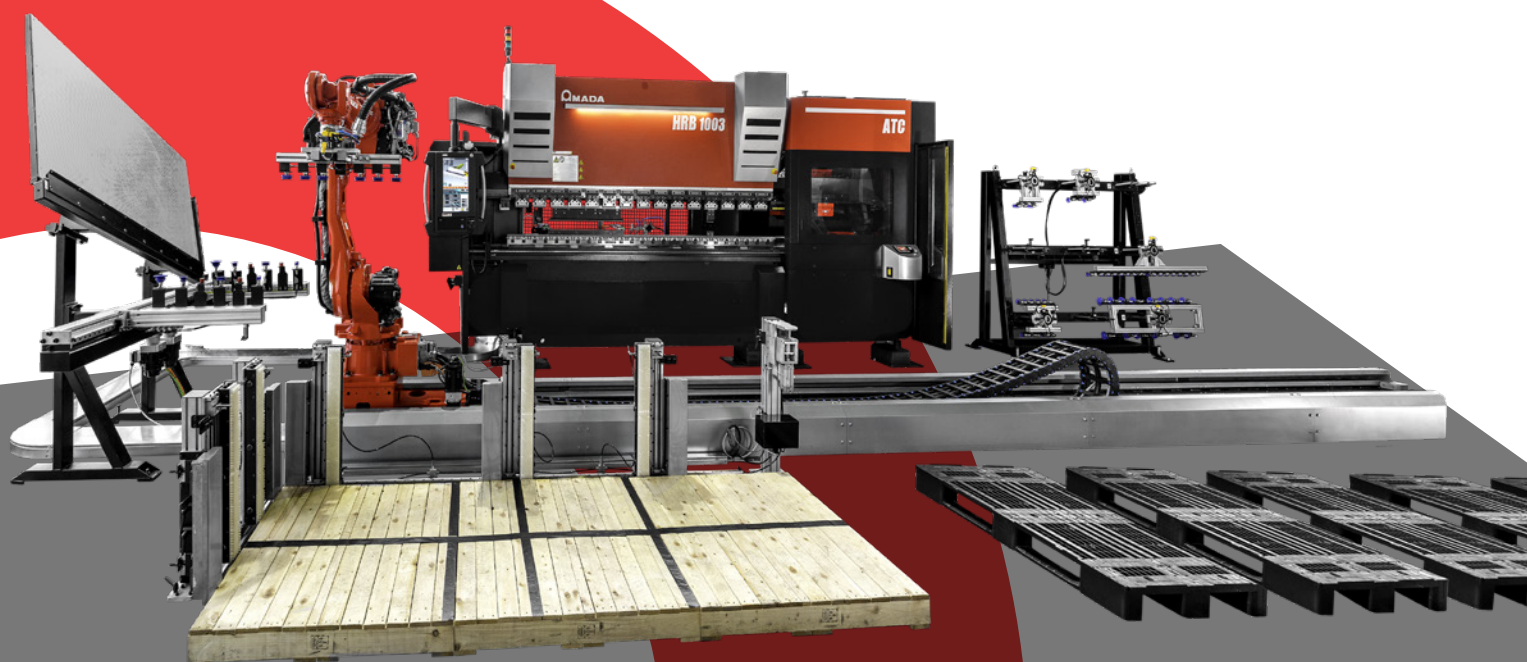




# SOLUTION

## **RBR** SERIES

SOLUZIONE ROBOT DI PIEGATURA RETROFITTABILE



# RBR SERIES

## SOLUZIONE ROBOT DI PIEGATURA RETROFITTABILE

HRB, HRB-ATC series

### SOLUZIONE CONFIGURABILE E MODULARE PER I PROCESSI DI PIEGATURA AUTOMATICA

L'RBR è una cella di piegatura basata sulla combinazione della pressa piegatrice HRB e della soluzione robotica RBR.

Disponibile in diverse misure, da 50 ton 2 metri fino a 220 ton 4 metri, abbinabile a 50 o 200 kg di carico utile del robot.

Le HRB da 100 e 220 tonnellate sono disponibili anche con il gruppo ATC, l'unico dispositivo in grado di cambiare automaticamente utensili AFH-ATC. Il dispositivo di bombatura automatica, per migliorare la precisione longitudinale, e l'indicatore di piega Bi-S, per regolazione dell'angolo durante il ciclo, completano la gamma di opzioni per una produzione completamente automatica e precisa.

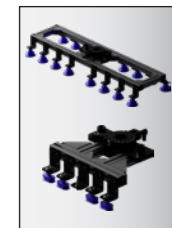
La RBR è stata progettata per garantire lunghe produzioni, precisione e semplicità d'uso, unite ad un'elevata velocità di ciclo per aumentare la produttività ai massimi livelli.

## CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA RBR



### Robot

È un robot a 6 assi rotanti veloce, preciso e ripetibile che si muove su trave lineare, disponibile con portata 50 e 200 kg. L'RBR può anche essere adattato a un HRB esistente o a una pressa piegatrice HRB-ATC.



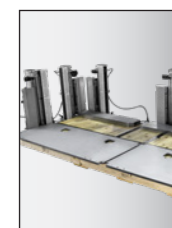
### Grippers

I Grippers sono disponibili attraverso un'ampia gamma di modelli predefiniti. Quando necessario, è anche possibile creare soluzioni personalizzate su misura.



### Stazioni di centraggio e ripresa motorizzate

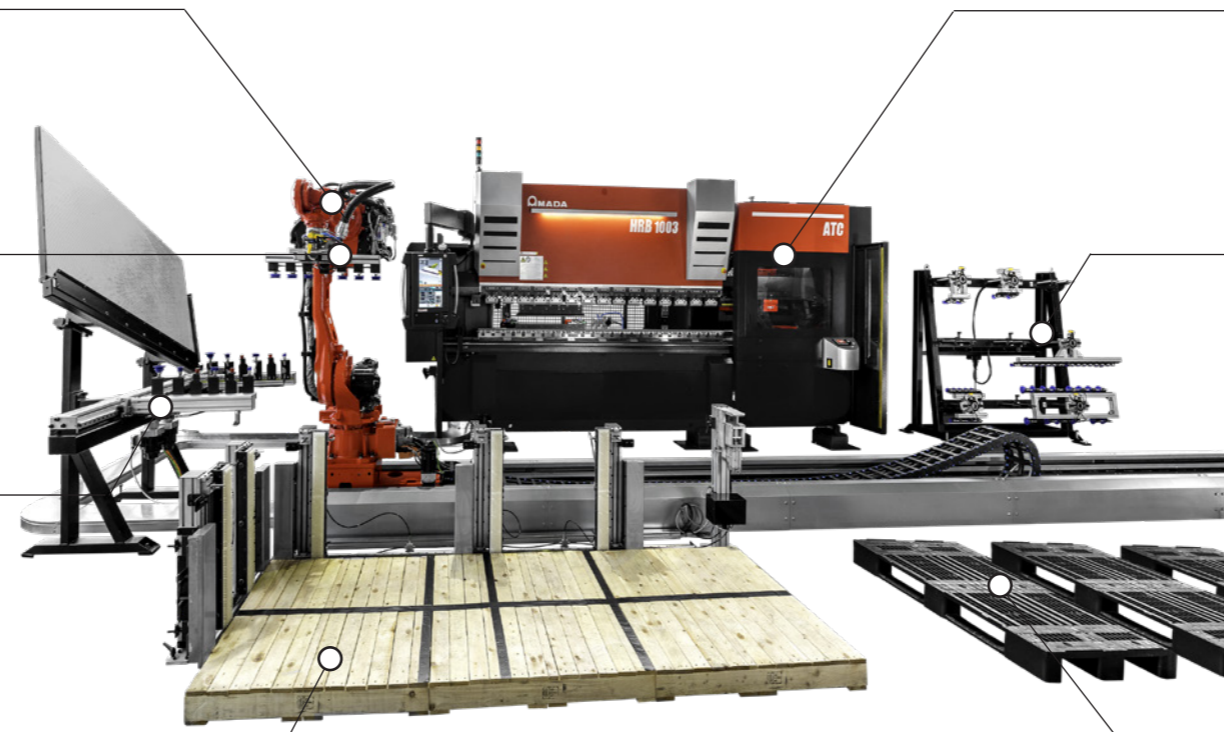
La stazione di centraggio trasporta il pezzo in una "posizione di riferimento". La ripresa motorizzata consente al robot di riposizionare la parte, orientandola in modo diverso.



### Area di carico con rilevatore di spessore

Progettato per il posizionamento di pallet, sul quale vengono alloggiati fino a 6 pile contemporaneamente. È dotato di magneti, soffio d'aria e spazzole\* per un'efficace separazione dei fogli.

\*option

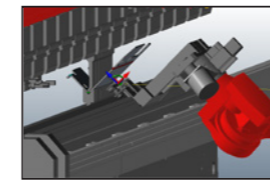


## CELLA DI PIEGATURA COMPLETAMENTE AUTOMATICA E RETROFITTABILE



### MODALITÀ MANUALE E ROBOT

È possibile passare, in modo semplice e sicuro, dal funzionamento automatico (con il robot) al manuale funzionamento della pressa piegatrice (con l'operatore).



### VPSS 4ie ARBEND

Il passo successivo è rappresentato dalle soluzioni CAM di piegatura offline. Concepito sulla base dell'esperienza maturata con le soluzioni di piegatura AMADA, VPSS 4ie ARBEND è la soluzione perfetta per un'interfaccia utente all-in-one estremamente semplice e algoritmi di piegatura automatica di alto livello. VPSS 4ie ARBEND velocizza la creazione del programma robot guidando l'utente meno esperto attraverso le principali fasi di programmazione (carico, attrezzaggio, piegatura e scarico).



### COMPLETAMENTE AUTOMATIZZATO

La cella di piegatura è dotata di tutti i dispositivi necessari per garantire il massimo livello di automazione, ad esempio:

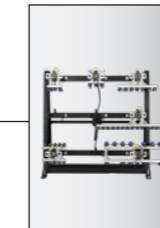
- Cambio utensile automatico
- Cambio Gripper automatico
- Ripresa motorizzata

La schedulazione della produzione viene poi effettuata tramite il Cell Manager, il software che consente di concatenare i programmi in un ciclo di produzione unico.



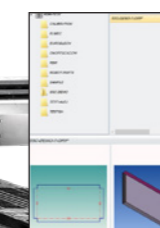
### Cambio utensile automatico (ATC)

Il cambio utensile automatico consente di effettuare setup complessi in autonomia. Contiene molti tipi di utensili diversi per coprire una vasta gamma di tipologie di piega. Inoltre, la precisione del layout automatico riduce drasticamente la necessità di operazioni manuali.



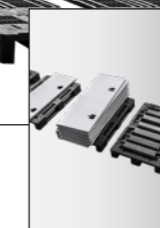
### Cambio Gripper Automatico (AGC)

L'AGC consente al robot di cambiare automaticamente il gripper, in base alla selezione effettuata all'interno della programmazione off-line VPSS 3i ARBEND.



### Cell Manager

Cell Manager è il software RBR Line Controller che migliora la capacità e la flessibilità delle celle.



### Zona di scarico

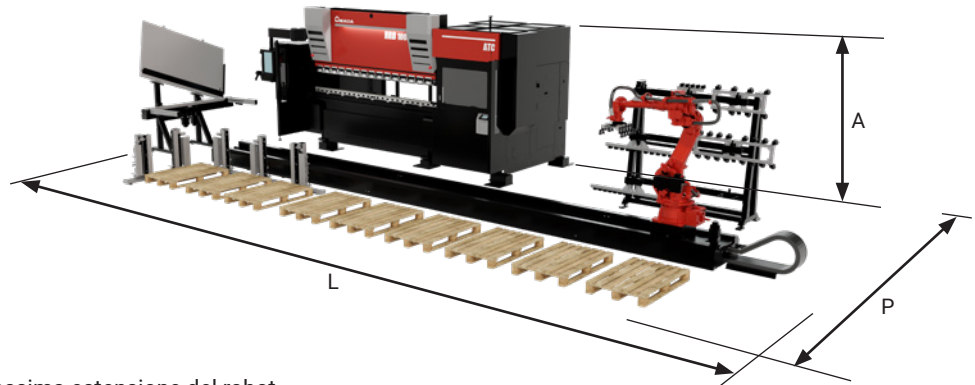
L'ampia area di scarico consente il posizionamento di 6 europallet. Sono disponibili anche altre configurazioni di pallet di scarico fino a un massimo di 3000 x 1500, a seconda del layout selezionato.

## DIMENSIONI \*

Unità : mm

**HRB-1003ATCR + RBR-5010**  
(L) 14860 x (P) 6450 x (A) 4000

**HRB-2204ATCR + RBR-20012**  
(L) 20180 x (P) 9520 x (A) 4650



\*La dimensione A è riferita alla massima estensione del robot

## SPECIFICHE HRB-ATC + RBR

			HRB-1003ATCR + RBR-5010	HRB-2204ATCR + RBR-20012	
Piegatrice			HRB, HRB-ATC		
Composizione assi			6 assi + 1 asse di corsa		
Specifiche delle parti	Carico (incluso gripper)		kg	50	200
	Max	Dimensione del pezzo	mm	2000 x 1000	3000 x 1500
	Min	Dimensione del pezzo	mm	300 x 200	300 x 200
Asse di traslazione	Lunghezza della corsa		m	10	12
Carico	Numero di posizione			1	
	Numero di pile			Max. 6	
		Altezza max impilaggio	mm	500	
Scarico	Numero di posizione			Basato sulla configurazione del layout	
	Metodo di scarico			Pallet	

Al fine di migliorare il prodotto, le specifiche tecniche, l'aspetto e le attrezzature sono soggette a modifiche, senza preavviso alcuno.



Per un utilizzo in sicurezza  
Prima dell'uso leggere attentamente il manuale utente  
Quando si utilizza questo prodotto, utilizzare gli opportuni DPI (Dispositivi di Protezione Individuale)

L'utilizzo di questo prodotto richiede adeguate misure di prevenzione dei rischi in funzione del tipo di lavoro da eseguire. I dispositivi di sicurezza consigliati da AMADA sono forniti di serie per un uso corretto in relazione alla conformità CE.

Nelle foto usate in questo catalogo le protezioni sono state rimosse.

### AMADA ITALIA S.r.l.

Via Amada I., 1/3  
29010 Pontenure  
(Piacenza)  
Italia  
Tel: +39 0523-872111  
Fax: +39 0523-872101  
www.amada.it

