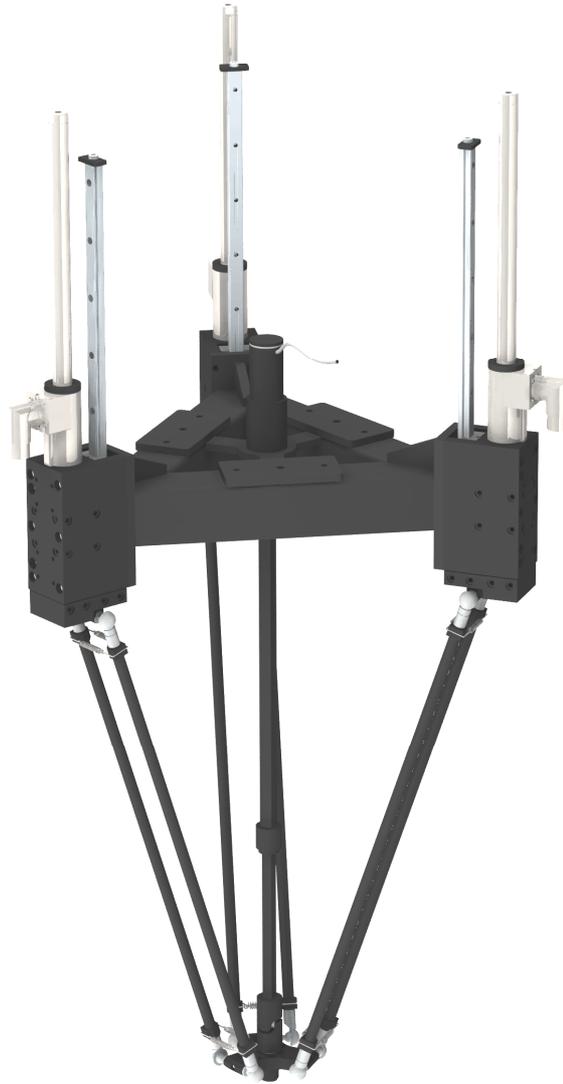


ParaPicker[®] Industrie Roboter



Anwendungen



Palettieren



Verpacken



Gruppieren



Sortieren



Leimen



Lackieren



Montieren



Prüfen



Zuführen



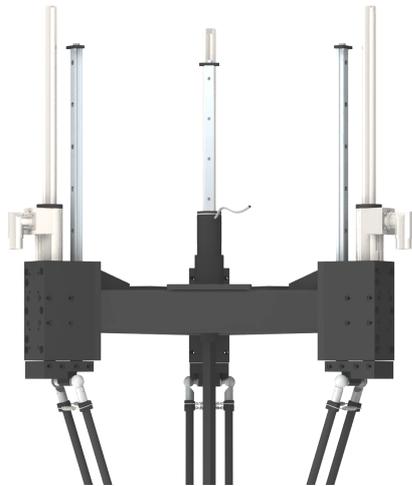
Bearbeiten

- Vierachsiger Parallelkinematikroboter
- Höchste Dynamik durch lineare Direktantriebe
- Drehachse integriert
- Für superdynamische Positionieraufgaben im Raum
- Im gesamten Arbeitsraum frei positionierbar

Mit Linearmotor Technologie!

ParaPicker[®] Industrie Roboter Übersicht

ParaPicker[®] Roboter sind vierachsige Parallelkinematik Roboter in dreiarmliger Ausführung. Als Aktuatoren werden Linearmodule verwendet, in die lineare Direktantriebe integriert sind. Durch den Einsatz von Standard Linearantrieben und Standard Führungskomponenten ergibt sich für die Bewegungstechnik ein äußerst kostengünstiges Gesamtpaket. Deshalb zeichnen sich ParaPicker[®] Roboter durch höchste Dynamik und Flexibilität bei insgesamt niedrigen Systemkosten aus. Der Name ParaPicker[®] steht für parallele Anordnung der Aktuatoren!



ParaPicker[®] Aktuatoren mit Direktantrieben

Die Arbeitsplattform besitzt durch die optimierte Konstruktion nur eine sehr geringe bewegte Masse und eine hohe Steifigkeit. Eine dynamische Drehachse ist als vierte Achse optional lieferbar. Zur Werkstückhandhabung können sowohl elektrisch, als auch pneumatisch betätigte Greifer verwendet werden. Für die Energieversorgung des Greifsystems sind entsprechende Zuführungen vorbereitet.

Durch die senkrechte parallele Anordnung der Aktuatoren werden Reaktionskräfte, die durch die bewegten Massen der Antriebe hervorgerufen werden, in die Aufstellfläche abgeleitet. Deshalb zeichnen sich ParaPicker[®] Roboter durch eine gute Vibrationsarmut und Standfestigkeit aus. Weiterhin wird hierdurch nur eine kleine Aufstellfläche benötigt.



ParaPicker[®] Arbeitsplattform mit Drehachse

Bewegungen

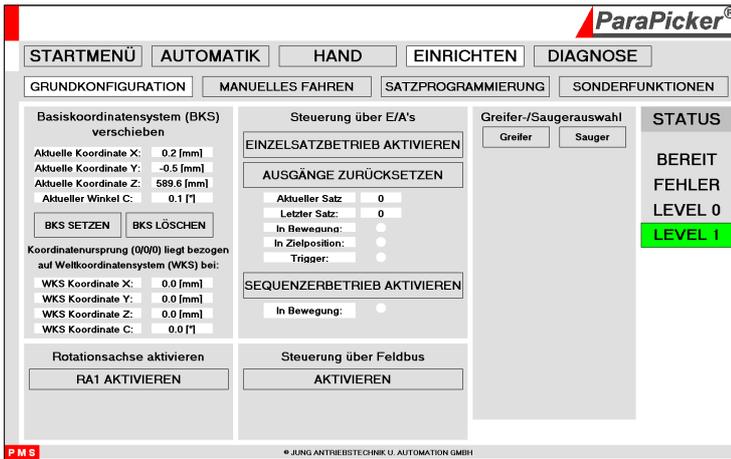
-  **Gerade**
-  **Pick**
-  **Kreissegment**
-  **Raumkurve**
-  **Spirale**
-  **Helix**

| ParaPicker [®] Daten Übersicht | max. Arbeitsfläche [mm] | max. Hub [mm] | max. Kraft in Z-Achse-richtung [N] | max. Kraft in X- u. Y-Richtung [N] | typ. Verfahrensgeschwindigkeit [m/s] | typ. Beschleunigung [m/s ²] | typ. Lastmasse [kg] |
|---|-------------------------|---------------|------------------------------------|------------------------------------|--------------------------------------|---|---------------------|
| PP03-23 | Ø300 | 260 | 100 | 100 | 3,0 | 50 | 0,25 |
| PP03-37 | Ø600 | 280 | 200 | 200 | 3,0 | 50 | 1,0 |
| PP03-48 | Auf Anfrage! | | | | | | |

Weitere technische Daten auf Anfrage!
Technische Änderungen vorbehalten!

ParaPicker[®] Steuerung

Die Steuerung des ParaPicker[®] Roboters ist PC basiert und im 19"-System aufgebaut. Auch hier wird auf käufliche Standard Komponenten zurückgegriffen, sodass sich ein kostengünstiges Steuerungspaket ergibt. Gängige Feldbusschnittstellen, parallele I/O's und Kameraschnittstellen ermöglichen die Anbindung an übergeordnete Anlagensteuerungen. Eine Sicherheitsschaltung ist in der Steuerung ebenfalls integriert. Hierdurch lassen sich leicht stand-alone Roboteranwendungen mit Personenschutzeinrichtungen realisieren.

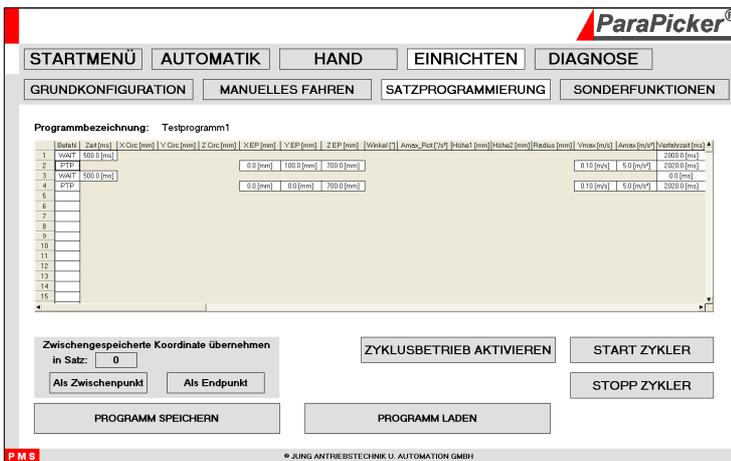


Mit der ParaPicker[®] Motion Software **PMS** verfügt der Benutzer über ein leistungsfähiges Werkzeug, um die Steuerung an die Prozeßumgebung anzupassen.

Über eine benutzerfreundliche Oberfläche können die Modi Automatik-, Hand-, Einrichten- und Diagnosebetrieb gewählt werden.

Das Menü Grundkonfiguration bietet die Möglichkeit Koordinatensysteme, die Anbindung an übergeordnete Steuerungen bzw. Prozesse und die Auswahl von Greifer- bzw. Saugersystemen zu parametrieren.

Der Automatikbetrieb ist satzorientiert. Es können max. 256 Verfahrätze remanent abgespeichert werden und über I/O's bzw. Feldbus-Schnittstelle abgerufen werden. Die bei Robotern gängigen Bewegungsarten sind standardmäßig implementiert. Das Diagnosemenü stellt für den Benutzer ein leistungsfähiges Tool dar.



Im Einrichtbetrieb werden die Funktionen Tippen und Testbetrieb unterstützt. Für einen Bewegungstest und die Ermittlung der Verfahrzeiten kann im Testzyklusbetrieb zwischen zwei Positionen in Dauerfolge verfahren werden. Das System ermittelt hierbei die benötigte Verfahrzeit und die Auslastung. So kann die Leistungsfähigkeit des Roboters unter den gegebenen Betriebsbedingungen einfach und schnell ermittelt werden.



Den
ParaPicker[®] Roboter
erhalten Sie in
Deutschland inklusive
Prozessintegration
von unserem
Systempartner!

inotec
Automation & Prüftechnik

inotec AP GmbH
Felsweg 12
35435 Wettenberg
Germany
++49-(0)641-986130
www.inotec-ap.de



**JUNG ANTRIEBSTECHNIK U.
AUTOMATION GMBH**
Felsweg 18
35435 Wettenberg
Germany
Tel.: +49-(0)641-48017-0
Fax: +49-(0)641-48017-15
eMail: ja2@ja2-gmbh.de
Web: www.ja2-gmbh.de
www.parapicker.de

Überreicht durch:

Technische Änderungen vorbehalten!
Revision: 10.09.2014 / js030810

