


CONJUNTO ROBOT PALETIZADOR KR 210 OCASION

Cantidad	1 unidad
<p>Descripción</p>  	<p><u>CAMINO DE RODILLOS CUADRADOS</u> Formado por rodillos motorizados de sección cuadrada. Al mismo tiempo que suministran el saco al robot lo conforman para hacer un palet homogéneo en todas sus caras y planos.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Longitud: 1.200 m/m. • Ancho: 600 m/m. • Motorreductor de 1 CV. • Células fotoeléctricas para posicionamiento de sacos. <p><u>ROBOT KUKA KR 210 PA</u></p> <p>1. ELEMENTOS:</p> <p>Compuesto por los siguientes elementos:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Robot 2. Armario de Control 3. Programadora con <<Joystik>> 6D (KCP) 4. Juego de cables de Conexión 5. Software KUKA (estándar) 6. Documentación (estándar) <p>* <<Software específico>> (* Accesorios (Opcional))</p> <p>2. DESCRIPCION:</p> <p>Robot de 6 ejes con accionado con motores de corriente alterna sin escobillas y frenos independientes.</p> <p>Datos Técnicos Carga útil 210 kg Carga adicional brazo/antebrazo/columna giratoria 50/100/300kg Carga adicional max. brazo y antebrazo 100 kg Carga total máxima: 600 kg Número de ejes: 6 Variante de la muñeca: Muñeca central 200 kg Brida de montaje A6: DIN ISO 9409-1-A160 Posición de montaje: Suelo Repetitividad: ± 0,15 mm Unidad de control: KR C2 Peso aproximado sin unidad de control 1170 kg Datos de los ejes: Campo (software) Velocidad Eje 1 (A 1) ± 185° 90° /s Eje 2 (A 2) + 0° /-142° 85° /s Eje 3 (A 3) + 148° /-120° 85° /s Eje 4 (A 4) ± 350° 117° /s Eje 5 (A 5) ± 120° 120° /s Eje 6 (A 6) ± 350° 195° /s Área de trabajo: Dimensiones 1) A B C D E F G Volumen 3200 3851 2800 1729 1072 1855 1400 66 m³ 1) Referido a la intersección de los ejes 4 y 5</p> <p>2. ARMARIO DE CONTROL KR C2</p>



COMPONENTES.

- o Placa base Fujitsu-Siemens D1688
- o Procesador Pentium 4 de 3,2 GHz
- o 256 MB ECC-RAM estándar
- o Disco duro compacto de 2,5 pulgadas Fujitsu MHT 2030AR resistente a vibraciones y golpes
- o Disquetera y CD Rom
- o 1 Puerto paralelo, 2 puertos de serie y 2 puertos USB
- o Sistema operativo WINDOWS XP “embedded”
- o Software KUKA 5.2.xx
- o Puerto de comunicación para CAN-BUS
- o Device Net incorporado
- o Posibilidad de adaptación de módem para servicio remoto
- o MFC3 en tarjeta PCI.
- o Tarjeta de video doble canal para KCP
- o Monitor externo

3. PROGRAMADORA KCP CON JOYSTIC 6D

La programadora KCP (KUKA Control Panel) sirve para controlar todo el sistema robotizado. La programadora posee todas las funciones necesarias para programar y operar con el robot. La KCP es capaz de controlar los 6 ejes del robot, posee display VGA en color de 8” unida al control por un cable de 10 metros de longitud.



“Y” Brida de montaje A6 “Z” Taladros para fijación de carga adicional

Componentes del panel frontal:

1. Interruptor selector de modo
2. Encendido de transmisiones (DRIVES ON)
3. Apagado de transmisiones (DRIVES OF (SSB/GUI)
4. Botón de parada de emergencia
5. Ratón
6. Selectores de estatus, frontal derecho
7. Selector de Entrada
8. Selector flechas
9. Teclado
10. Teclado numérico
11. Tecla programación
12. Tecla retroceso
13. Tecla encendido
14. Tecla parada
15. Tecla selección ventana
16. Tecla ESC
17. Selector estatus, frontal izquierdo
18. Teclado menú

4. JUEGO DE CABLES DE CONEXIÓN

1 juego de cables de conexión desde el robot hasta el armario. Cables de potencia y señales de motores. Longitud 7 metros.

5. SOFTWARE KUKA (1 unidad)
6. DOCUMENTACIÓN ROBOT KUKA (estándar)

* PAQUETE DE ENERGÍA VACIO

MORDAZA ROBOT PARA SACOS

Sistema electro neumático de apertura y cierre. La garras combina dos maniobras. Una primera de sujeción del saco y otra de centrado. El objetivo del centrado cuando se suelta el saco es que no puede desviarse del punto de dejadas.

KR 125 2-COMP

