

Portalladesystem

Mit Portalladesystemen können zur Gewährleistung des mehrstündigen unbemannten Betriebs das Material automatisch geladen und die Werkstücke automatisch entladen werden.



Roboter		SERIE INTEGREX 100-IV		SERIE INTEGREX 200-IV		SERIE INTEGREX 300-IV / 400-IV			
		Gangry Robot GL-50F	Gangry Robot GL-75F	Gangry Robot GL-100F	Gangry Robot GL-150F	Gangry Robot GL-200F	Gangry Robot GL-300F	Gangry Robot GL-400F	Gangry Robot GL-500F
Max. Werkstückgewicht	D3-Hand Für Futterteile Doppelhand, 3 Spannbacken	Max. 5kg x 2	Max. 7,5kg x 2	Max. 10kg x 2	Max. 15kg x 2	Max. 20kg x 2	Max. 30kg x 2	Max. 40kg x 2	Max. 50kg x 2
	D2-Hand Für Futterteile und unregelmäßig geformte Werkstücke Doppelhand, 2 Spannbacken	Max. 5kg x 2	Max. 7,5kg x 2	Max. 10 kg x 2	Max. 15 kg x 2	Max. 20 kg x 2	Max. 30 kg x 2	Max. 40 kg x 2	Max. 50 kg x 2
	U-Hand Für Wellenteile mit kleinem Durchmesser Doppelhand, 2 Spannbacken	Max. 5 kg x 2	—	—	—	Max. 20 kg x 2	—	—	—
	S-Hand Für Wellenteile Doppelhand, 4 Spannbacken	—	—	Max. 10 kg x 2	—	Max. 20 kg x 2	—	—	—
	C1-Hand Für Futterteile Einzelhand, 2 Spannbacken	—	—	—	—	—	—	Max. 100 kg x 1	—
	C2-Hand Für Wellenteile Einzelhand, 4 Spannbacken	—	—	—	—	—	—	Max. 100 kg x 1	—
Max. Werkstückdurchmesser	D3-Hand	ø150 mm	ø150 mm	ø 200 mm	ø 200 mm	ø 300 mm	ø 300 mm	ø 350 mm	ø 350 mm
	D2-Hand	ø150 mm	ø150 mm	ø 200 mm	ø 200 mm	ø 300 mm	ø 300 mm	ø 350 mm	ø 350 mm
	U-Hand	ø 65 mm	—	—	—	ø 120 mm	—	—	—
	S-Hand	—	—	ø 80 mm	—	ø 120 mm	—	—	—
	C1-Hand	—	—	—	—	—	—	ø 450 mm	—
	C2-Hand	—	—	—	—	—	—	ø 215 mm	—
Vorschubgeschwindigkeit	Positioniergeschwindigkeit, horizontal	140 m/min	140 m/min	140 m/min	140 m/min	120 m/min	120 m/min	80 m/min	80 m/min
	Arm-Positioniergeschwindigkeit, vertikal	70 m/min	70 m/min	70 m/min	70 m/min	60 m/min	60 m/min	40 m/min	40 m/min

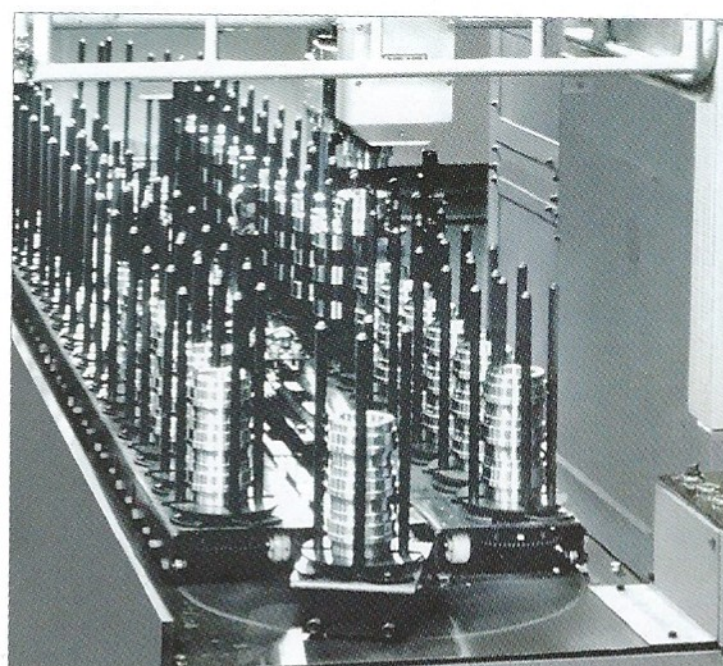
Palettentaktförderer

Dieser Förderer kann lange Wellenteile, Futterteile und unregelmäßig geformte Werkstücke aufnehmen und für die Aufnahme durch das Portalladesystem positionieren. unbemannter Betriebs das Material automatisch geladen und die Werkstücke automatisch entladen werden.



Umlaufförderer

Der Umlaufförderer kann Futterteile mit relativ kleinem Durchmesser in mehreren Ebenen aufnehmen.



Förderer			SERIE INTEGREGX 100-IV		SERIE INTEGREGX 200-IV		SERIE INTEGREGX 300-IV / 400-IV			
			Gangry Robot GL-50F	Gangry Robot GL-75F	Gangry Robot GL-100F	Gangry Robot GL-150F	Gangry Robot GL-200F	Gangry Robot GL-300F	Gangry Robot GL-400F	Gangry Robot GL-500F
Palettentaktförderer Große Palette	Anzahl an Palettenstationen		5	5	6	6	6	6	6	6
	Max. Tragfähigkeit	Pro Palette	60 kg	60 kg	100 kg	100 kg	200 kg	200 kg	200 kg	200 kg
		Gesamt-Tragfähigkeit	300 kg	300 kg	600 kg	600 kg	1200 kg	1200 kg	1200 kg	1200 kg
	Futterteile	Durchmesser	ø20~ø150 mm	ø20~ø150 mm	ø20~ø200 mm	ø20~ø200 mm	ø50~ø300 mm	ø50~ø300 mm	ø50~ø300 mm	ø50~ø300 mm
		Länge	Max.100 mm	Max.100 mm	Max.120 mm	Max.120 mm	Max.150 mm	Max.150 mm	—	—
Palettentaktförderer Kleine Palette	Palettenanzahl		7	—	8	—	9	—	9	—
	Max. Tragfähigkeit	Pro Palette	42 kg	—	75 kg	—	200 kg	—	200 kg	—
		Gesamt-Tragfähigkeit	300 kg	—	600 kg	—	1200 kg	—	1200 kg	—
	Wellenteile	Durchmesser	ø20~ø65 mm	—	ø20~ø80 mm	—	ø20~ø120 mm	—	ø40~ø215 mm	—
Umlaufförderer	Anzahl an Palettenstationen		20	20	16	16	—	—	—	—
	Max. Tragfähigkeit	Pro Palette	40 kg	40 kg	70 kg	70 kg	—	—	—	—
		Gesamt-Tragfähigkeit	800 kg	800 kg	1120 kg	1120 kg	—	—	—	—
	Futterteile	Durchmesser	ø30~ø125 mm	ø30~ø125 mm	ø20~ø200 mm	ø20~ø200 mm	—	—	—	—
		Länge	20~100 mm	20~100 mm	20~120 mm	20~120 mm	—	—	—	—
Pendelförderer	Anzahl an Palettenstationen		—	—	—	—	12	12	12	12
	Max. Tragfähigkeit	Pro Palette	—	—	—	—	100 kg	100 kg	200 kg	200 kg
		Gesamt-Tragfähigkeit	—	—	—	—	1200 kg	1200 kg	2400 kg	2400 kg
	Futterteile	Durchmesser	—	—	—	—	ø50~ø300 mm	ø50~ø300 mm	ø50~ø450 mm	ø50~ø450 mm
		Länge	—	—	—	—	Max.150 mm	Max.150 mm	—	—
	Wellenteile	Durchmesser	—	—	—	—	ø20~ø120 mm	—	ø40~ø215 mm	—