

# Kollaborierender Roboter – 3524/3525/3526



6-achsiger Gelenkroboter  
(STAMA Nr. 3525)



Ansicht der Steuerung

## Technische Details

<b>Maße (B x H x T)</b>	Schaltschrank: 475 x 423 x 268 mm		
<b>Grundfläche</b>	ø 118 mm	ø 149 mm	ø 190 mm
<b>Gewicht</b>	11 kg	18,4 kg	28,9 kg
<b>Tragfähigkeit</b>	3 kg	5 kg	10 kg
<b>Reichweite</b>	500 mm	850 mm	1.300 mm
<b>Freiheitsgrade</b>	6 rotierende Gelenke		
<b>Netzanschluss</b>	100 – 240V/50 – 60Hz		
<b>E/A-Schnittstellen am Kopf</b>	2x digital in 2x digital out 2x analog in		
<b>Kommunikation</b>	TCP/IP 100MBit		
<b>Umgebungstemperatur</b>	0 – 50° C		
<b>IP-Schutz</b>	IP 54		

## Beschreibung

- 6-achsiger Roboterarm mit einem Arbeitsradius von 850 mm
- Tragfähigkeit bis zu 5 kg
- Amortisationszeit von durchschnittlich 195 Tagen, je nach Schichtbetrieb
- 360° Rotation der Gelenke
- Kommunikation über Ethernet mit dem ELAM-System
- Präzises Platzieren von Bauteilen
- Platzieren der richtigen Bauteile am richtigen Ort dank des ELAM-Systems
- TÜV-geprüft, bedarf keiner weiteren Abschirmung gegenüber seiner Umwelt
- Stoppt bei Berührung, zum Beispiel mit einem Werker
- Programmierung über „Teachen“ möglich

## Anwendungsgebiete

- Führen von Werkzeugen für die Verschraubung, Prüfung, oder sonstige Bearbeitung von Bauteilen
- Transport von Bauteilen oder Baugruppen
- Automatisierte und präzise Zuführung von beispielsweise Schrauben

## Erweiterungen

- Diverse Greifer, Werkzeugaufnahmen, Kugelgelenke etc., beispielsweise von der Firma:
  - Zimmer-Group
  - Schunk

STAMA Nr.	<b>3524</b>	Kollaborierender Roboter UR 3
STAMA Nr.	<b>3525</b>	Kollaborierender Roboter UR 5
STAMA Nr.	<b>3526</b>	Kollaborierender Roboter UR 10