

Maschinendaten - Roboterschweissen



Technische Daten

ROBOTER MOTOMAN HP-20

7-Achsroboter mit H-Tisch

Werkstückgrösse max.	1'000 x 2'000 x 1'000 mm
Werkstückgewicht max.	500 kg
Schweissverfahren	TIG/MAG/MIG/WIG
Wiederholgenauigkeit	0.06 mm
Programmierung	Teachingverfahren
Spezifika	Schweissen von Baugruppen
Werkstoffe	+ Stahl + Stahl rostfrei + Aluminium

ROBOTER MOTOMAN HP-20

7-Achsroboter mit 2 Dreh-Kipptischen

Werkstückgrösse max.	900 x 400 x 600 mm
Werkstückgewicht max.	250 kg
Schweissverfahren	TIG/MAG mit Kaltdrahtzusatz
Wiederholgenauigkeit	0.06 mm
Programmierung	Teachingverfahren
Spezifika	Schweissen von Baugruppen
Werkstoffe	+ Stahl + Stahl rostfrei + Aluminium

Maschinendaten - Roboterschweissen



Technische Daten	PORTALROBOTER CLOOS QRC 350	ROBOTER CLOOS QRC 350	ROBOTER CLOOS QRC E350
	6-achsiger Knickarmroboter mit gesamthaft 11 Achsen, 2 Dreh-Kipptischen und 2 Gegenlagern	6-achsiger Knickarmroboter mit 2 Dreh-Kipptischen	6-achsiger Knickarmroboter mit Exzenterachse 7 und 2 Dreh-Kipptischen
Werkstückgrösse max.	10'000 x 4'000 x 3'000	2'580 mm	1'825 mm
Arbeitsbereich Roboterarm	Ø 4430 mm	Ø 4430 mm	Ø 5470 mm
Schweissverfahren	MAG/MIG/WIG	WIG	MAG/MIG/WIG
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,1 mm	+/- 0,1 mm	+/- 0,1 mm
Verfahrweg horizontal	14 m	-	5 m
Vertikalhub	1'500 mm – 5'000 mm	-	1'500 mm – 5'000 mm
Drehkipptisch 1 Belastung	50 kN	5 kN	10 kN
Drehkipptisch 2 Belastung	20 kN	5 kN	10 kN
Werkstoffe	+ Stahl + Stahl rostfrei + Aluminium	+ Stahl + Stahl rostfrei + Aluminium	+ Stahl + Stahl rostfrei + Aluminium '000 kg