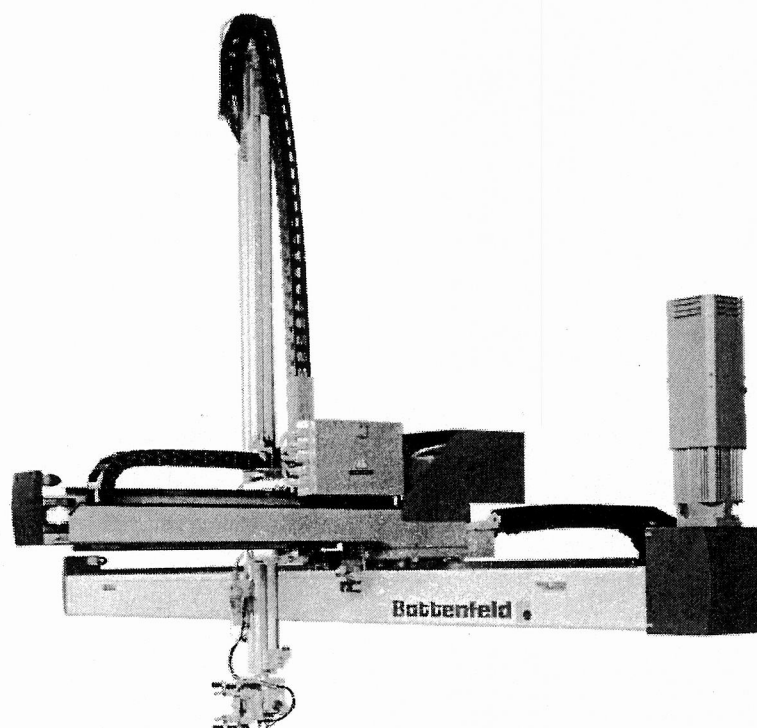


Manual de instrucciones

UNIROB R20 S - UNILOG B4

Antes de usar el robot léalo y
guárdelo como referencia cerca del robot.



Tipo de robot:	R20S 10- (10+10) -40
Tipo de mando:	UNIROB B4
Robot núm.:	128932-200
Año de construcción:	2005

Battenfeld 

Version: R204ESV00 01/04



Datos técnicos

3.3 Datos de potencia / interfaces mecánicas / equipo técnico

3.3.1 Ejes lineales (ejes principales) - recorridos de los ejes principales - longitudes de los ejes

R20									
Longitudes de eje estándar	Unidades		Eje X		Eje Y		Eje Z		
R20 10-(8+8)-15	mm	pulgadas	1000	39,4	800+800	63,0	1500	59,1	
R20 10-(8+8)-25	mm	pulgadas	1000	39,4	800+800	63,0	2500	98,4	
R20 10-(8+8)-30	mm	pulgadas	1000	39,4	800+800	63,0	3000	118,1	
R20 10-(8+8)-40	mm	pulgadas	1000	39,4	800+800	63,0	4000	157,5	
R20 10-(10+10)-15	mm	pulgadas	1000	39,4	1000+1000	78,7	1500	59,1	
R20 10-(10+10)-25	mm	pulgadas	1000	39,4	1000+1000	78,7	2500	98,4	
R20 10-(10+10)-30	mm	pulgadas	1000	39,4	1000+1000	78,7	3000	118,1	
R20 10-(10+10)-40	mm	pulgadas	1000	39,4	1000+1000	78,7	4000	157,5	
R20 10-(12+12)-15	mm	pulgadas	1000	39,4	1200+1200	94,5	1500	59,1	
R20 10-(12+12)-25	mm	pulgadas	1000	39,4	1200+1200	94,5	2500	98,4	
R20 10-(12+12)-30	mm	pulgadas	1000	39,4	1200+1200	94,5	3000	118,1	
R20 10-(12+12)-40	mm	pulgadas	1000	39,4	1200+1200	94,5	4000	157,5	
R20 12-(8+8)-15	mm	pulgadas	1200	47,2	800+800	63,0	1500	59,1	
R20 12-(8+8)-25	mm	pulgadas	1200	47,2	800+800	63,0	2500	98,4	
R20 12-(8+8)-30	mm	pulgadas	1200	47,2	800+800	63,0	3000	118,1	
R20 12-(8+8)-40	mm	pulgadas	1200	47,2	800+800	63,0	4000	157,5	
R20 12(10+10)-15	mm	pulgadas	1200	47,2	1000+1000	78,7	1500	59,1	
R20 12(10+10)-25	mm	pulgadas	1200	47,2	1000+1000	78,7	2500	98,4	
R20 12(10+10)-30	mm	pulgadas	1200	47,2	1000+1000	78,7	3000	118,1	
R20 12(10+10)-40	mm	pulgadas	1200	47,2	1000+1000	78,7	4000	157,5	
R20 12(12+12)-15	mm	pulgadas	1200	47,2	1200+1200	94,5	1500	59,1	
R20 12(12+12)-25	mm	pulgadas	1200	47,2	1200+1200	94,5	2500	98,4	
R20 12(12+12)-30	mm	pulgadas	1200	47,2	1200+1200	94,5	3000	118,1	
R20 12(12+12)-40	mm	pulgadas	1200	47,2	1200+1200	94,5	4000	157,5	

R20B2_002.XLS

3.3.2 Accionamientos / precisión de repetición

Los ejes principales (X/Y/Z) son accionados mediante un servomotor trifásico.

Conexión secuencial de los ejes principales o lineales en la versión E.

Movimientos interpolados del eje en los ejes principales y auxiliares en la versión S.

La precisión de repetición de +/- 0,1 mm (+/- 0,004 pulgadas) se refiere al centro de la fijación de la pinza.

3.3.3 Velocidad máxima de los ejes principales o lineales

Unidad		Eje X		Eje Y		Eje Z	
m/s	pulgadas/s	2	78,7	3,0	118,1	2,5	98

R20B2_003.XLS

Registro del recorrido:
servoamplificador ACOPOS (concepto de accionamiento B&R)

Véase el capítulo 5.3.1 "Accionamiento eléctrico".

3.3.4 Velocidades máximas de los ejes de giro o auxiliares

Eje	Ángulo de giro	Velocidad máx.	Accionamiento
C	90°	90 °/s	neumático
A (opción)	90° - 180°	90 °/s	neumático
B (opción)	90° - 180°	90 °/s	neumático

C (opción)	0° - 180°	90 °/s	servomotor
A (opción)	0° - 300°	90 °/s	servomotor
B (opción)	0° - 270°	90 °/s	servomotor

R10B4_141.XLS

Los datos de potencia se refieren a una presión de trabajo de mín. 6 bar (87psi).