

01	P007191000	<b>ROBOT ENGEL MODELO ERC 33-E RC 511 Stand-Alone</b>
02	P591500020	Unidad cierre máquina: ES 20/25/30/35/45/HL: 45 HL-V
03	P591500060	Unidad de inyección máquina (horizontal): : 200
04	P591500100	Mando de la máquina de inyección: : EC 100 A03
05	P591500110	Dimensión placas portamoldes: Placas: B
06	P591500290	<b>Datos técnicos:</b>
07	P591500295	Designación exacta del robot (plaqueta de identificación): <b>ERC</b>
08	P591500300	Lado de depositado: Especial: SO
09	P591500310	Lado de extracción: placa móvil (lado expulsor): BAP

- 10 P591500320 Montaje del robot:  
placa fija: FAP
- Aparato base:**
- Eje X (carrera desmoldeo):  
Accionamiento: servomotor  
Transmisión de fuerza: correa dentada  
Velocidad máx.: 2,5 m/s  
Carrera máx. desplazable: 300 mm (carrera standard)
- Eje Y (carrera vertical):  
Accionamiento: servomotor  
Transmisión de fuerza: correa dentada  
Velocidad máx.: 3,0 m/s  
Carrera máx. desplazable: 600 mm (carrera standard)
- 11 P601020100 Prolongación eje Y en 400 mm a un total de 1000 mm
- Eje Z (transporte transversal):  
Accionamiento: servomotor  
Transmisión de fuerza: correa dentada  
Velocidad máx.: 3,0 m/s  
Carrera máx. desplazable: 1400 mm (carrera standard)
- 12 P601520300 Prolongación eje Z en 1920 mm a un total de 3320 mm
- 13 P602003000 Eje C (abatimiento):  
Accionamiento: cilindro neumático  
Carrera máx. desplazable: 0-90°  
Momento de giro: 15 Nm
- 14 P602021000 Módulo de giro eje B 0-180 grados, neumático, incl. amortiguación posición final externa, momento de giro: 10 Nm

Exactitud de repetición: +/- 0,05 mm

Para el accionamiento de los ejes lineales se emplean servomotores de corriente alterna libres de mantenimiento con engranajes de precisión para robot.

Sus buenas propiedades dinámicas se consiguen a través de reducidas inercias y una favorable relación de par de giro.

- |    |            |   |
|----|------------|---|
| 15 | P603501400 | Soporte para montaje en placa fija.   |
| 16 | P603505000 | Altura total de célula de producción (manipulador y máquina, incl. soportes):     |
| 17 | P603505100 | Altura de depositado (no abatible, sin cabezal de aprehensión y pieza inyectada): |
| 18 | P603520360 | Soporte desde el suelo (para robots free-standing)                                |

### **Neumática:**

Equipamiento standard:

Unidad de mantenimiento de aire con válvula de accionamiento manual.

La conexión tiene lugar mediante conector múltiple.

Conexión aire comprimido mín. 5 bar, máx. 8 bar.

- |    |            |  |
|----|------------|--|
| 19 | P650040010 | 2 circuitos, aire comprimido/vacío conmutables. (Standard) |
|----|------------|--|

### **Eléctrica:**

- |     |            |   |
|-----|------------|---|
| #20 | P700015200 | Hardware para programa TEACH-IN compuesto de:<br>8 entradas digitales + 8 salidas digitales<br>Tipo de protección IP 20 |
|-----|------------|---|

- |    |            |   |
|----|------------|---|
| 21 | P700035100 | Interfase Euromap 12 para segunda máquina de inyección. |
|----|------------|---|

**Mando:**

22 P750001505

RC 511 (ejecución Stand-Alone):

El sistema de microprocesadores modulares de 64 Bit con inteligencia descentralizada permite movimientos simultáneos, coordinados y mecánicamente suaves de todos los ejes.

La unidad de control portátil HBG permite el manejo sencillo de la programación del robot.

Distintas secuencias almacenadas en el forma de programas de menú pueden ser utilizados sin conocimientos previos, introduciendo unos pocos parámetros en la pantalla.

Los parámetros de robot relativos al molde se almacenan en una tarjeta PCM/CIA-Flash.

El programa OFF-LIMIT (supervisión integrada del área de trabajo) protege el molde, la periferia, la zona de columnas y vallado de seguridad de la máquina, así como el cabezal de aprehensión y el brazo vertical del robot de daños de colisión, por descuido en el manejo, tanto en modo manual como en automático.

El programa TEACH-IN permite la programación paso a paso para secuencias especiales y reticulados de colocación.

**General:**

Color (standard):

Robot:

Eje X y guía de cables X: plata

Eje Z y guía de cables Z: verde nuevo diseño

Soporte: negro

Armario de mandos: verde nuevo diseño

23 P800000100

Texto de la pantalla:  
castellano

24 P800000120

Descripción y documentación:  
castellano

25 P800000900

**Paquetes de seguridad:**

26	P800002000	Paquete de seguridad I (RC100/RC511)/ejecución accesible con unid. manejo con pulsador conf. de llave, paro de emerg., incl. 2 finales carrera puerta, conexión a armario de mandos ERC, incl. vigilancia de software
----	------------	---

