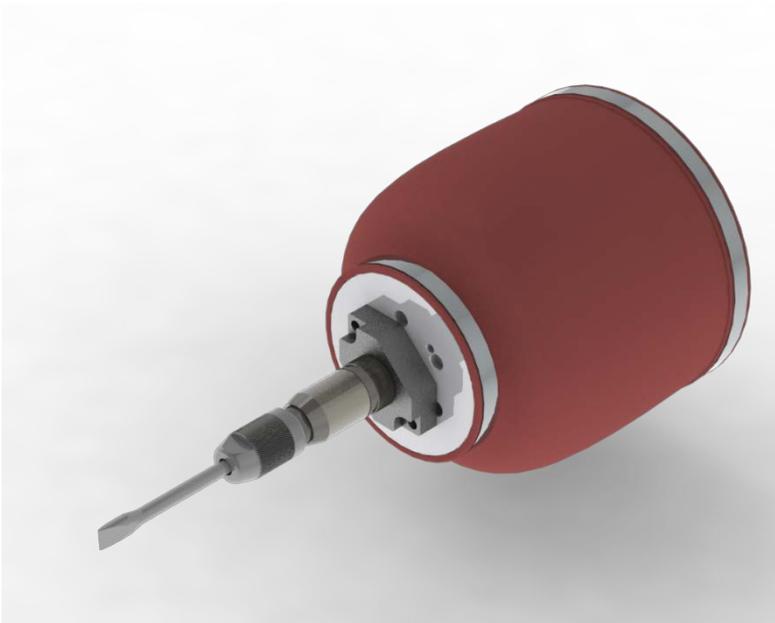


KFS Sensor Meißel

T-DM200



PRODUKTBESCHREIBUNG

Kraft-Sensor-basierter Meißel
für den Einsatz an Robotern:

Ein pneumatischer Meißel ist kombiniert mit einem Kraftsensor, nachgiebigen Elementen in Meißel-Richtung und quer dazu.

Ein Sensorrechner erfaßt die Prozeßkräfte während der Bearbeitung. Damit wird der Bearbeitungsvorgang optimal gesteuert. Abweichungen der Bauteil-Positionen und der Gratstärke werden durch Anpassungen der Bewegung aufgefangen.

So wird ein optimales, effizientes und bauteil-schonendes Bearbeiten erreicht.

Der Kraft-Sensor-Meißel kann auch mit einem integrierten Kollisionsschutz ausgeliefert werden

ZWECK

- Roboter-gestütztes Gußputzen

VORTEILE

- paßt die Vorschubgeschwindigkeit an variable Grate an
- steuert das automatische Freifahren, wenn der Meißel verklemmt
- kompensiert Positions- und Konturfehler des Werkstückes
- schonende Bearbeitung
- geeignet für Al-Struktur und AL-Formteile



Komponenten: KFS-Meißel T-DM200

Zum Lieferumfang gehören:

- Sensor-Meißel-Einheit in vollummantelter Ausführung
- Sensorrechner mit Schnittstellen zu gängigen Robotermodellen
- verschiedene Meißelaufsätze
- notwendige Anschlußleitungen für Luft und Signale

| | Daten | Wert | Einheit |
|------------------------------|-----------------------|----------------------|---------|
| Design & Material | Type | T-DM05.200 | |
| | Abmessungen | ca.: Ø300 x 500 | mm |
| | Befestigung | 6 x M10 | |
| | Material | Aluminium, Stahl | |
| | Gewicht | 18.5 | kg |
| Technische Daten | Schlagleistung | 4.1 | J |
| | Hubzahl | 3600 | 1/min |
| | Luftverbrauch | 50..300 | L/min |
| | Versorgungsspannung | 18 ... 28 | V DC |
| | Stromaufnahme | 100 ... 250 | mA |
| | Roboter-Schnittstelle | ProfiNet EtherCat | |

Steuerungs-Schema

Option: Stahl-Kapselung

Stahlblech-Teleskop mit Falten-Manschette)

