



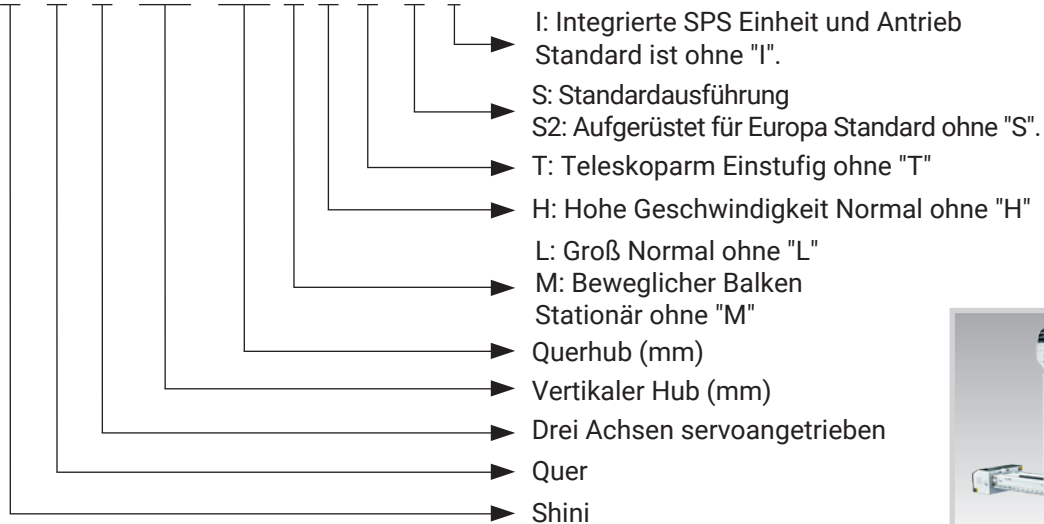
ST3-900-1600T-S2

# Standard-Roboter mit drei Achsen und Servoantrieb

# ST3

## ■ Codierung

S T 3 - xxx - xxx L H T - S - I



Bedienfeld



ST3-2200-3000LT-S

## ■ Merkmale

### ■ Präzision

Alle Linearbewegungen werden von Hochleistungs Servomotoren in Zusammenarbeit mit präzisen Linearführungsschienen und Hochleistungs V Riemen angetrieben, die schnell, leise und präzise arbeiten. Der Gelenkmechanismus wird pneumatisch über Zahnstangen und Ritzel angetrieben, der eine sanfte, stabile und präzise Kippbewegung ermöglicht. Der vertikale Teleskoparm minimiert effizient die Zykluszeit und verringert die Einbauhöhe.

### ■ Sicherheit

Die Verfahrensgrenzen der X,Y und Z Achsen sind mit Antikollisionsvorrichtungen ausgestattet. Dadurch wird ein außer Kontrolle geratener Betrieb verhindert. Vollständige doppelte Schutzfunktion mit den weichen und harten Grenzen gewährleisten den sicheren Betrieb der Spritzgussmaschine und des Fahrroboters. Der verwendete I/O Kurzschlusschutz verhindert, dass die Leiterplatte durch einen elektrischen Kurzschluss beschädigt wird.

### ■ Intelligenz

7,0 Zoll hochauflösender TFT-Touchscreen. Der USB Anschluss kann verwendet werden um die manuelle Steuerung und das Mainboard zu aktualisieren, Programmdateien herunter zu laden und das Lernprogramm zu öffnen. 8 GB Speicher und die unabhängige duale 16 Bit IO Erweiterungsplatine kann bis auf 4 IO Platinen erweitert werden. Die Hardware verwendet eine mehrschichtige Leiterplatte und ein mehrreihiges hochpräzises elektrisches Modul mit einer starken Anti-Interferenz-Fähigkeit, Hardware-Schutzfunktion. Jeder Signalausgang mit intelligenter Erkennung vermeidet Kurzschlüsse, Überlastungen und hohe Temperaturen. Basierend auf der VARAN-BUS-Technologie ist das System erweiterbar, mit starker Anpassungsfähigkeit und Flexibilität. Unterrichtsmodule mit Stapel- und Matrixfunktionen unterstützen die Bedienung, Schleifensteuerung, Signalwarten und andere logische Anweisungen.

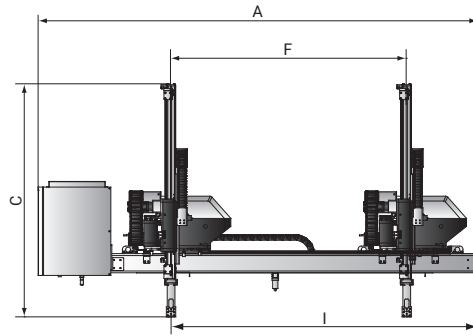
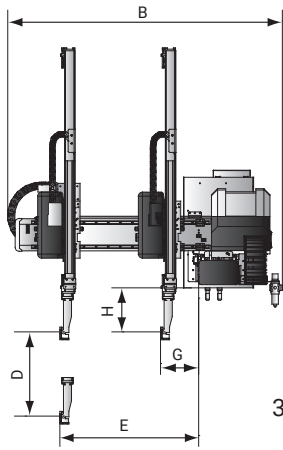
### ■ Benutzerfreundlich

Mehrsprachiges System und reservierte Steckplätze für Zusatzgeräte, die in der Lage sind, die Anforderungen unserer globalen Kunden zu erfüllen.

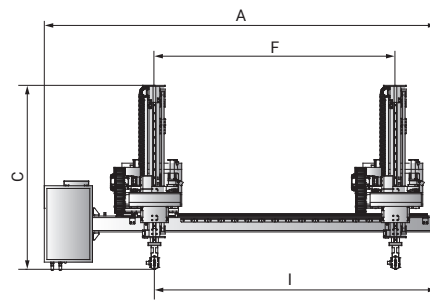
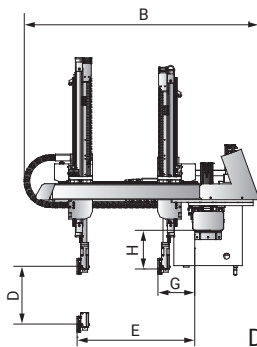
## ■ Anwendung

Der Roboter der ST3-S2-Serie ist für die schnelle und präzise Entnahme von Produkten aus Spritzgussmaschinen und deren Platzierung an den gewünschten Stellen konzipiert. Anwendbar auf 2 Platten-Formen oder Heißkanalsystemen. Er ist geeignet zum Stapeln, Qualität zu prüfen und in die Form zu platzieren. Geeignet für Spritzgussmaschinen mit einer Schließkraft unter 3600 Tonnen.

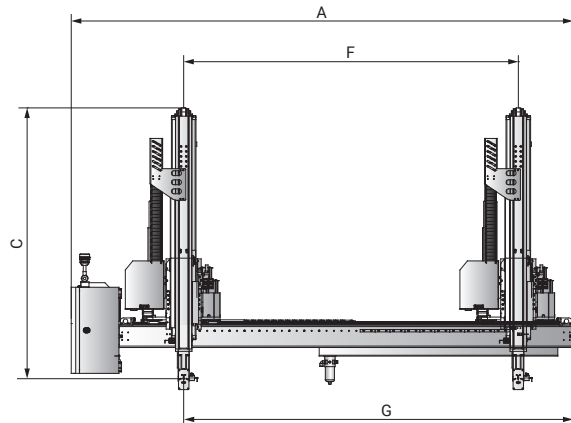
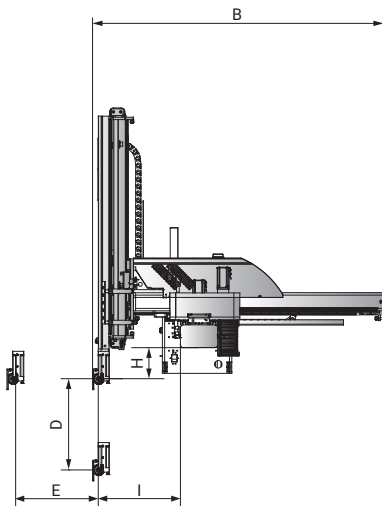
## ■ Abmessungen



3-Achsen-Servo mit einfachem Kick-Hub-Balken



Dreiachsiges Servo-Teleskop (mit stationärem Balken)



Dreiachsiges Servo-Teleskop (mit beweglichem Balken)

## Spezifikationen

Modell (ST3)	700-1200-S2	700-1400-S2	900-1600T-S2	1100-1800T-S2	1300-1800T-S2	950-1400HT-S2	1100-1600HT-S2	
Robotertyp	Einzelstoß Strichstrahl			Teleskoparm mit Rahmenbalken				
IMM (Tonne)	50~80	80-160	220-260	320-400	400-500	160~220	220~260	
Querhub (mm)	1200	1400	1600	1800	1800	1400	1600	
Kreuzweiserhub (mm)	470	470	525	680	680	560	680	
Vertikaler Hub (mm)	700	700 (800)	900 (1000)	1100 (1200)	1300	950	1100	
Maximale Belastung (mit Werkzeug) (kg)	3	3	5	8	8	5	5	
Mindestabholzeit (Sekunden)	1.3	1.3	1.3	1.5	2	1	1.2	
Minimale Zykluszeit (Sekunden)	5.2	5.2	5.5	6.2	8	3.9	4.2	
Luftdruck (bar)	4~6	4~6	4~6	4~6	4~6	4~6	4~6	
Maximaler Luftverbrauch (NI/Zyklus) *	4	4	4	6	6	6	6	
Integrierte SPS-Einheit und Antriebe	•	•	•	•	•	-	-	
Gewicht (kg)	230	240	270	320	400	340	390	
Maße (mm)	A	2230	2560	2840	3000	3000	2640	2840
	B	1200	1350	1465	1530	1530	1410	1530
	C	1510	1420 (1520)	1330 (1350)	1390 (1445)	1490	1335	1390
	D	700	700 (800)	900 (1000)	1100 (1200)	1300	950	1100
	E	610	610	720	950	950	830	950
	F	1200	1400	1600	1800	1800	1400	1600
	G	155	155	155	190	190	190	190
	H	210	240	240	230	230	230	230
	I	1580	1820	2020	2150	2150	1750	1950

### Hinweise:

- 1.) "M" steht für Mittelformdetektor (Geeignet für Dreiplattenform).  
 "EM12" steht für EUROMAP 12 Kommunikationsschnittstelle.  
 "EM67" steht für EUROMAP 67 Kommunikationsschnittstelle.  
 "ABS" steht am Ende des Modellcodes für Modelle mit hoher Präzision.  
 "N" steht für Nicht-Bedienseite, Bedienseite ohne "N".
- 2.) Stromversorgungsbedarf 1Φ, 200~240V, 50/60Hz.
- 3.) "\*" Maximaler Luftverbrauch für Vakuumgerät 60 NI/min.
- 4.) () bedeutet Option.
- 5.) "•" bedeutet Option, fügen Sie "I" zum Modellcode hinzu, "-" bedeutet nicht verfügbar.

## ■ Spezifikationen

Modell (ST3)	950-1400MHT-S2	1100-1600MHT-S2	1400-2000MT-S	1600-2200MT-S	1800-2400MT-S	2000-2800MT-S	
Robotertyp	Kleiner beweglicher Balken	Kleiner beweglicher Balken	Mittlerer beweglicher Balken	Mittlerer beweglicher Balken	Mittlerer beweglicher Balken	Mittlerer beweglicher Balken	
IMM (Tonne)	160-220	220-260	450-650	650-850	850-1400	1400-1800	
Querhub (mm)	1400	1600	2000	2200	2400	2800	
Kreuzweiserhub (mm)	650	650	900	1000	1200	1200	
Vertikaler Hub (mm)	950	1100	1400	1600	1800	2000	
Maximale Belastung (mit Werkzeug) (kg)	5	5	10	20	20	20	
Mindestabholzeit (Sekunden)	1.3	1.3	3	3.3	3.6	3.8	
Minimale Zykluszeit (Sekunden)	4	4	13	14	16	17.5	
Luftdruck (bar)	4~6	4~6	4~6	4~6	4~6	4~6	
Maximaler Luftverbrauch (NI/Zyklus)*	4	4	6	6	6	6	
Gewicht (kg)	430	450	530	580	650	690	
Maße (mm)	A	2600	2800	3160	3460	3660	3860
	B	1380	1380	1717	2000	2200	2200
	C	1340	1400	1890	2100	2200	2300
	D	950	1100	1400	1600	1800	2000
	E	650	650	1255	1355	1555	1555
	F	1400	1600	2000	2200	2400	2800
	G	2000	2200	2450	2650	2850	3250
	H	180	180	260	260	260	260
	I	230	230	355	355	355	355

### Hinweise:

- "M" steht für Mittelformdetektor (Geeignet für Dreiplattenform).  
 "EM12" steht für EUROMAP 12 Kommunikationsschnittstelle.  
 "EM67" steht für EUROMAP 67 Kommunikationsschnittstelle.  
 "ABS" steht am Ende des Modellcodes für Modelle mit hoher Präzision.  
 "N" steht für Nicht-Bedienseite, Bedienseite ohne "N".
- Stromversorgungsbedarf 1Φ, 200~240V, 50/60Hz.
- "\*" Maximaler Luftverbrauch für Vakuumgerät 60 NI/min.

## ■ Spezifikationen

Modell (ST3)	2200-3000LT-S	2600-4000LT-S	3000-4000LT-S	
Robotertyp	Großer beweglicher Balken	Großer beweglicher Balken	Großer beweglicher Balken	
IMM (Tonne)	1800~2400	2400~3000	3000~3600	
Querhub (mm)	3000	4000	4000	
Kreuzweiserhub (mm)	1500	1660	1820	
Vertikaler Hub (mm)	2200	2600	3000	
Maximale Belastung (mit Werkzeug) (kg)	40	40	40	
Mindestabholzeit (Sekunden)	4.2	4.5	5.0	
Minimale Zykluszeit (Sekunden)	24	26	28	
Luftdruck (bar)	4~6	4~6	4~6	
Maximaler Luftverbrauch (NI/Zyklus) *	8	8	8	
Gewicht (kg)	990	1010	1080	
Maße (mm)	A	4500	5500	5500
	B	2650	2820	2980
	C	2600	2800	3000
	D	2200	2600	3000
	E	1900	2050	2250
	F	3000	4000	4000
	G	3500	4500	4500
	H	350	350	350
	I	320	320	320

### Hinweise:

- "M" steht für Mittelformdetektor (Geeignet für Dreiplattenform).  
 "EM12" steht für EUROMAP 12 Kommunikationsschnittstelle.  
 "EM67" steht für EUROMAP 67 Kommunikationsschnittstelle.  
 "ABS" steht am Ende des Modellcodes für Modelle mit hoher Präzision.  
 "N" steht für Nicht-Bedienseite, Bedienseite ohne "N".
- Stromversorgungsbedarf 1Φ, 200~240V, 50/60Hz.
- \*\* Maximaler Luftverbrauch für Vakuumgerät 60 NI/min.