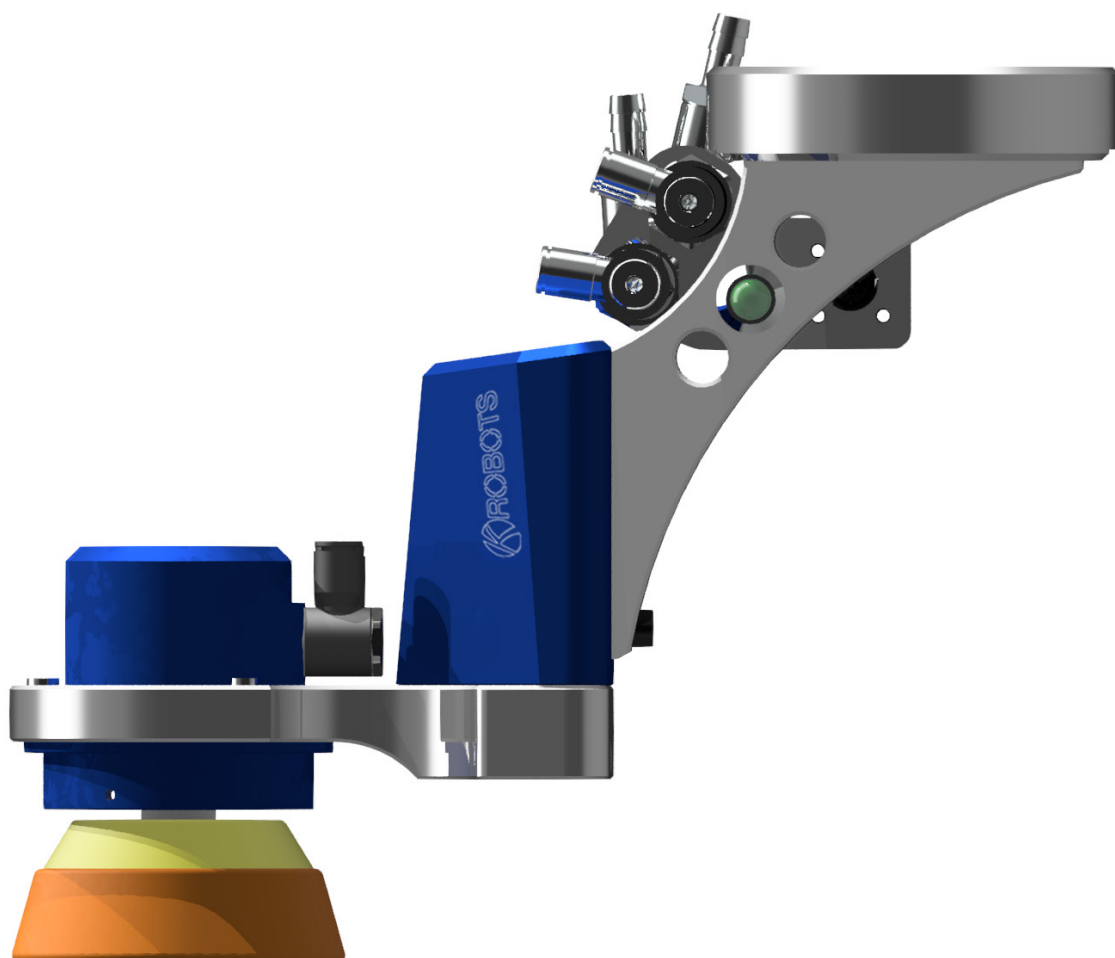


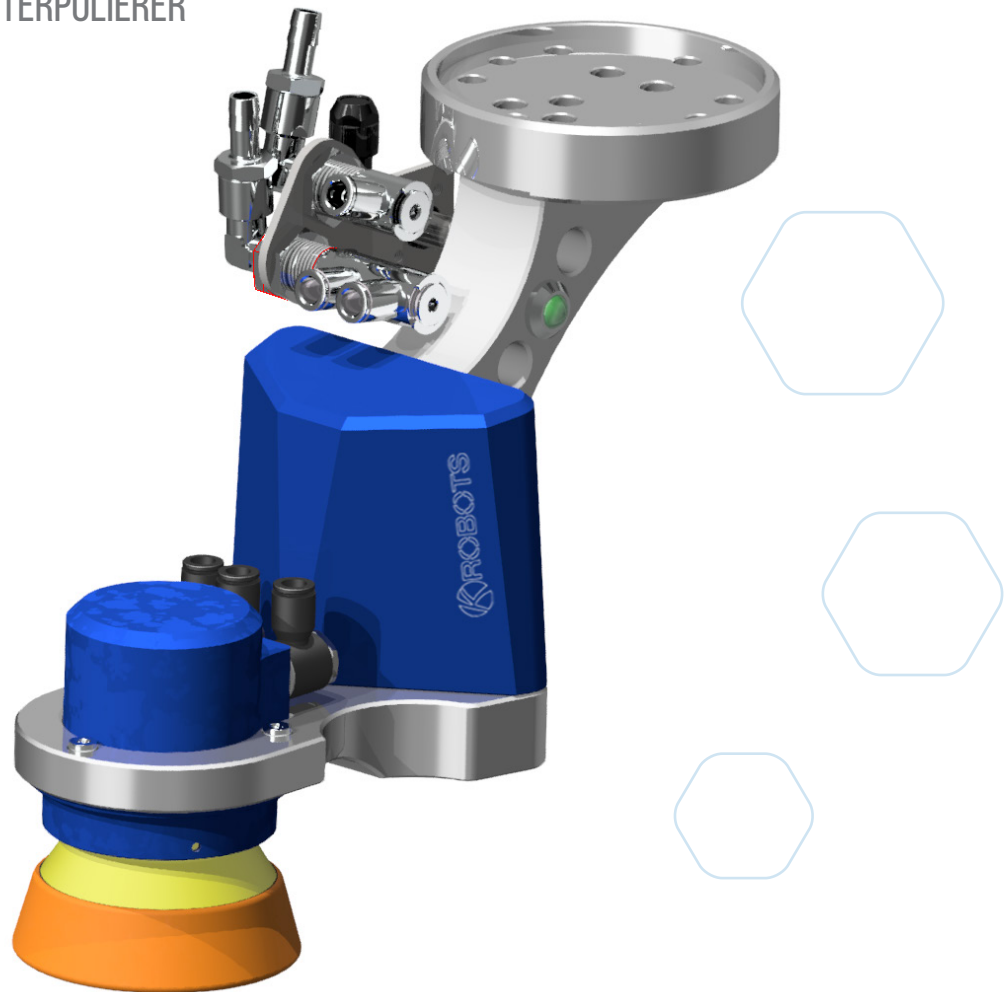


PRODUKTINFORMATION

ROTATIONSPOLIERER PRP 377



EFFIZIENT. FLEXIBEL. NACHGIEBIG. PNEUMATISCHER EXZENTERPOLIERER



PRP 377 - OPTIMALER POLIERER FÜR ROBOTEREINSATZ

Die Arbeitsschritte wie Schleifen und Polieren gehören immer noch zu den arbeits- und personalintensivsten Bereichen innerhalb der Oberflächenbearbeitung, sei es in der Automobil-, Metall-, Kunststoff- oder Holzverarbeitenden Industrie. Durch den automatisierten Schleifvorgang erreicht man eine gleichmäßig geschliffene Oberflächenstruktur.

Das Polierwerkzeug PRP 377 ist ausgeführt für den 24/7 Dauereinsatz am Roboter. Für ein optimales Polierbild können die Drehzahl und die Anpresskraft individuell eingestellt werden.

Große Nachgiebigkeit von 16 mm (± 8) in axialer Richtung ermöglicht eine vereinfachte Roboterprogrammierung.

Durch verschiedene Aufsätze und Interfacepads können 75 mm Poliermittel beliebiger Hersteller verwendet werden.

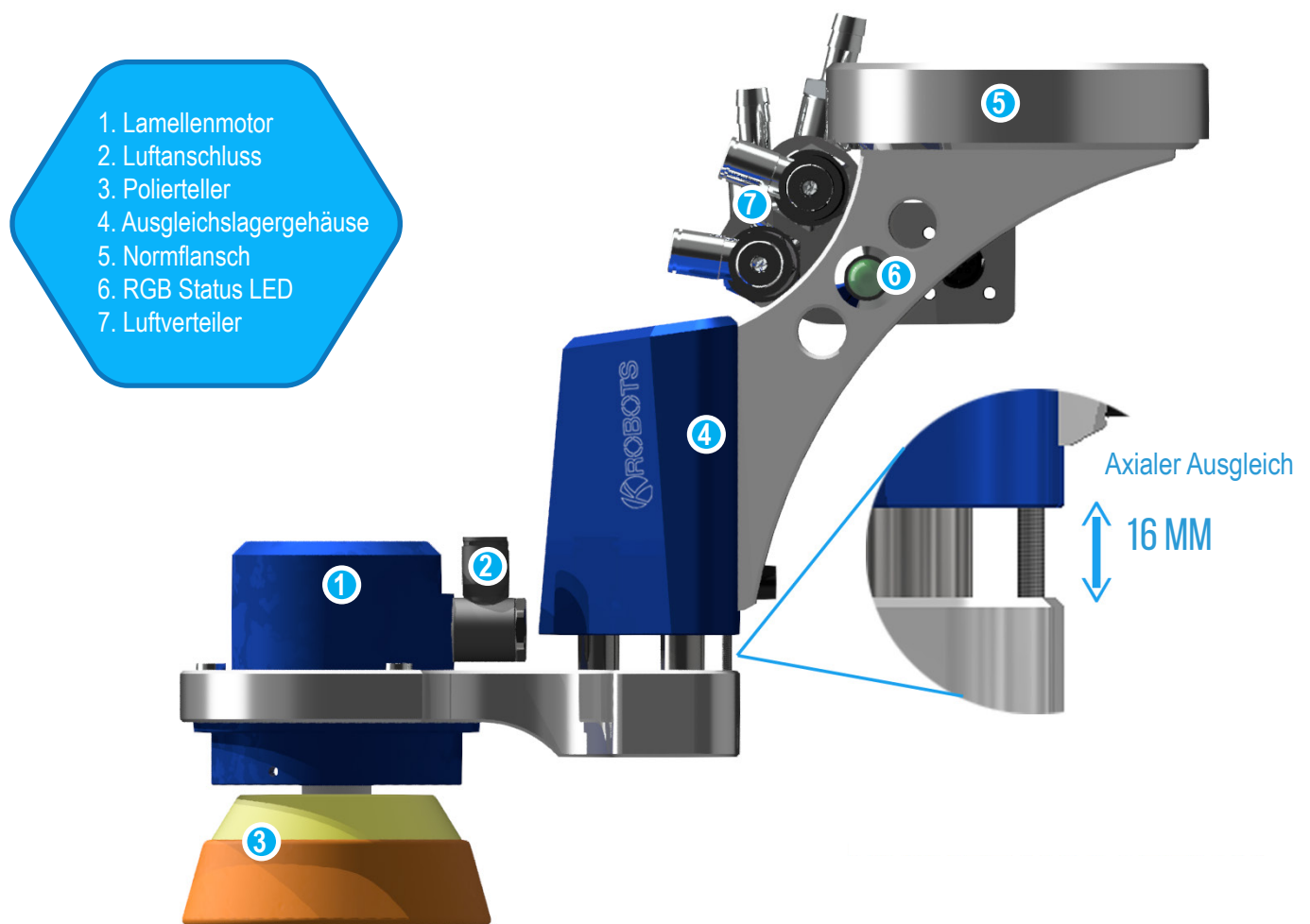
Mittels verschiedener Adapter und Flanschen, PRP 377 kompatibel mit allen gängigen Cobot- und Industrierobotermodellen der Hersteller: Yaskawa, Fanuc, ABB, Kuka, Stäubli, Hanwha, UR, Omron, Nachi...

AUSGLEICHSWEG Z
16 MM

DREHZAHL MAX.
3000 1/MIN

EIGENGEWICHT
3,9 KG

TELLER Ø
75 MM



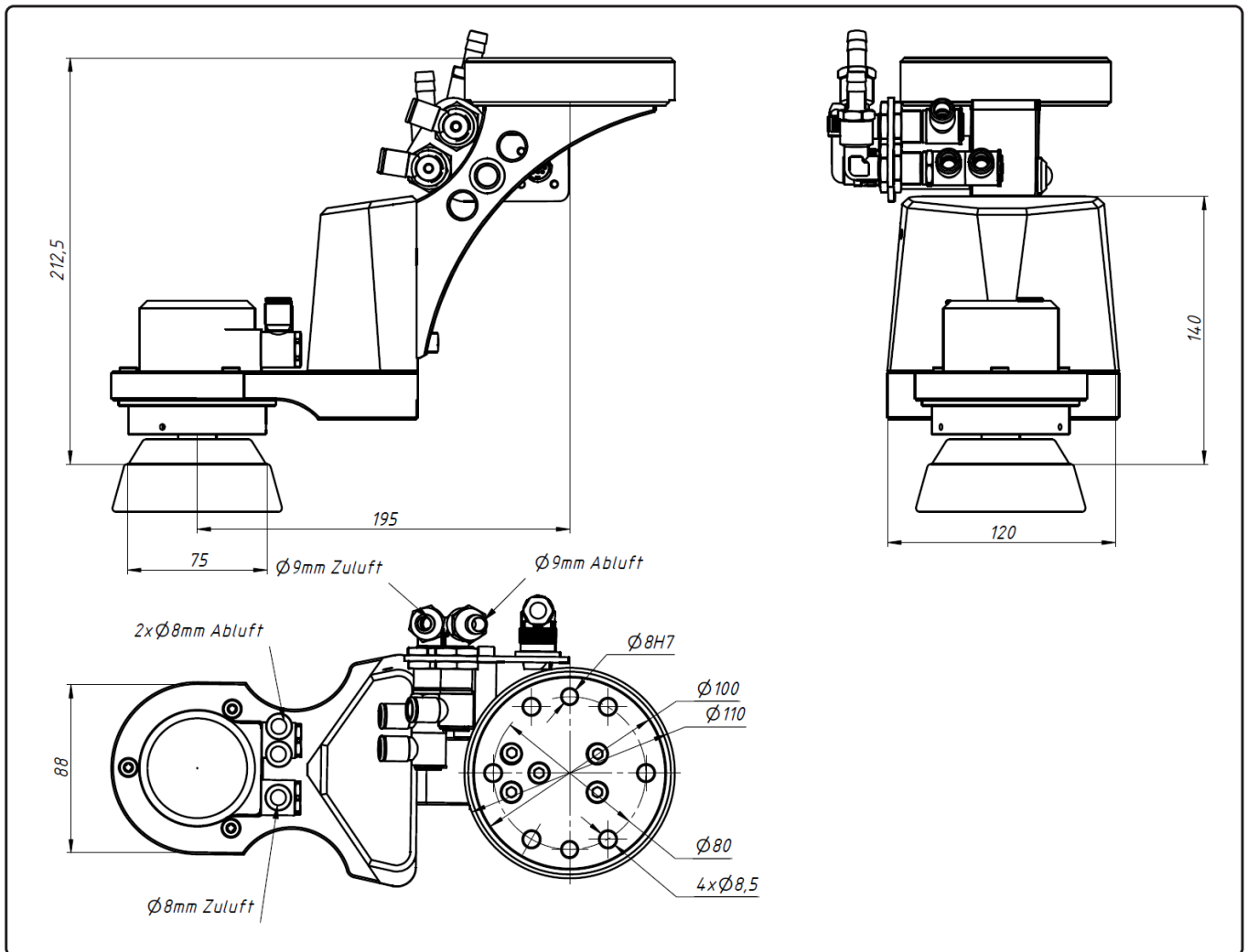
FUNKTIONSBESCHREIBUNG

Der Antrieb des Polierers erfolgt über einen leistungsstarken Lamellenmotor. Dieser wird mit gefilterter und geölter Luft angetrieben. Der Motor ist axial nachgiebig gelagert, um Toleranzen an der Werkstückoberfläche auszugleichen und eine konstante Anpresskraft beim Schleif- bzw. Polierprozess zu gewährleisten. Die Anpresskraft kann über einen Luftanschluss separat angesteuert werden, sodass eine variable Anpresskraft erreicht werden kann.

Integrierte Endlagen Überwachung (Optional) mittels induktiver Sensoren kann programmtechnisch für verschiedene Zwecke eingesetzt werden, wie z.B. Korrektur in Z-richtung, Verschleißkompensation etc.

Schlanke und kompakte Bauform, stabiles Aluminiumgehäuse und Gewicht von unter 4 Kilo, sowie Modularer Aufbau ermöglicht einfacher Verschleißteil-Austausch für eine maximale Anlagenverfügbarkeit und einen minimierten Ersatzteilbedarf.

DIMENSIONEN UND TECHNISCHE DATEN



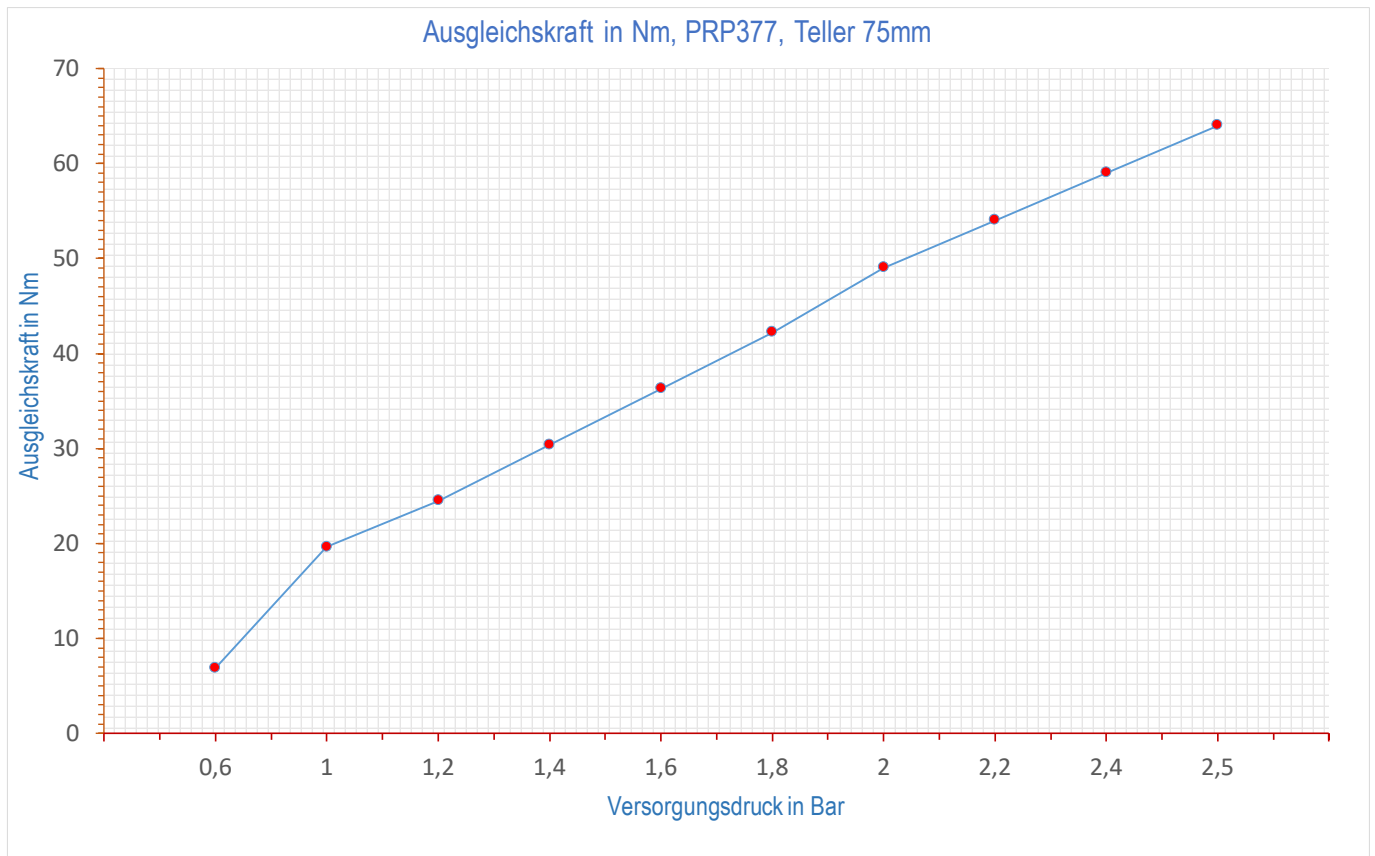
TECHNISCHE DATEN / TECHNICAL DATA:

Bezeichnung/Typ		Pneumatic Robot PolisherPRP-377
Artikel-Nr.		12002
Schleiftellergröße D	[mm]	77 (Gewinde 1/4")
Ausgleichmechanismus		mit Eigengewicht-Ausgleichsfedern
Ausgleichsweg Z (Max.)	[mm]	16
Empfohlener Ausgleichsweg	[mm]	15
Min./Max. Ausgleichskraft Ausfahren	[N]	100
Min./Max. Ausgleichsdruck	[bar]	3
Exzenter Hub	[mm]	0
Vibration	[m/s ²]	2,48
Motorleistung	[W]	250
Leerlaufdrehzahl	[1/min]	3000
Betriebsdruck	[bar]	6,8
Geräusch-Emission	[dB(A)]	78
Maximaler Luftverbrauch	[l/min]	480
Luftanschluss Motor	[mm]	9
Luftanschluss Ausgleich	[mm]	6
Eigenmasse	[kg]	3,8
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	1 - 50
Abmaße B x T x H (ohne Schleifteller)	[mm]	122 x 295 x 200
Normflansch ISO 9409-1	[mm]	6 x ø80 (Andere Größen möglich)
LED-Statusanzeige (Optional)		24 V RGB LED, ø14 mm
Ausgleichsweg Endlage Überwachung (Optional)		Obere/Untere Endlage, Induktiver Näherungsschalter
Pneumatik Robot Steuerung PRC-2000 (Optional)		Anpresskraft/Drehzahl Steuerung

TYPENSCHLÜSSEL

The diagram illustrates the internal wiring of a 24-pin connector. The top row of pins is numbered 1 to 24. The bottom row of pins is labeled with letters and numbers: P, R, S, 3, 5, 0, -, 6, -, 5, L, -, A, -, 1, -, 80, K, A, -, 20, 21. The diagram shows various internal connections between these pins, including a large block of connections on the left side and a large block on the right side. The connections are represented by lines and boxes, indicating different functional groups like 'Antriebsart', 'Befestigung', 'Werkzeugart', 'Leistungsklasse', 'Orbit Typ', 'Tellerdurchmesser', 'Schleifhub', 'WKZ-Aufnahme', 'Motorkühlung', 'Roboterflansch (ISO 9409-1)', 'Endlage Sensoren', 'Absaugung', and 'Status LED'.

AUSGLEICHSKRAFT



Hinweis

Die Ausgleichskraft kann von Produkt zu Produkt variieren und sollte nur als Richtwert behandelt werden. Die tatsächliche Kraftcharakteristik hängt von der Einbaulage und dem Zustand des Produkts ab. Der Ausgleichsdruck sollte abhängig vom Material des Werkstücks, vom Typ des Werkzeugs und von der Menge des abzutragenden Materials gewählt werden.

Die angegebene Ausgleichskraft stimmt nur mit den tatsächlichen Werten überein, wenn das Produkt horizontal montiert und der Motor ausgeschaltet ist.

NOTIZEN

Grid of dots for notes.





K-ROBOTS

Robert Bosch Str. 1
77871 Renchen
Mobil: +49 176 699 544 07
Mail. info@k-robots.de
www.k-robots.de

