



**Original-Betriebsanleitung**



## Technische Daten

Projekt	
Kunde/Roboter:	Halco/Rob2
Baujahr:	2016
Roboter-Serien-Nr.:	676959
Roboterprogramm:	X R1/Cell.SRC (Universal-Programm) R1/Program/... (unterschiedliche Programme)

Roboteranlage	
Abmessung:	Siehe Layout
Gewicht:	Restliche Baugruppen, siehe jeweilige Dokumentation
Roboter:	KR120R3200PA
Steuerung:	KRC4
Tragfähigkeit des Greifers:	65 kg

Handlindsprodukte	
Produkt(e)	Grenzen
Möbelteile	Länge: 250 ... 2750 mm Breite: 150 ... 1300 mm Dicke: 10 ... 75 mm Gewicht: max. 65 kg

Stapel	
	Grenzen
Stapelhöhe	max. 1500 mm (über Rollenbahn)
Ausrichtung auf Stapel	Längs: bündig Quer: mittig
Stapelbild	11, 12, 21, 22 Die oberste Lage muss komplett sein.

Ladungsträger (Schonplatten, Paletten)	
	Grenzen
Typ	A: 1350x450x22 mm B: 900x450x22 mm

Umgebungsbedingungen	
Aufstellort:	trockener Betrieb in geschlossenen Räumen.
Umgebungstemperatur:	Betrieb, Installation: + 10°C bis + 40°C Demontage, Transport, Lagerung: - 10°C bis + 60°C
Fußboden am Ort:	Industrieboden, Beton B25, 220mm dick, keine Fußbodenheizung.
Feuchtebeanspruchung:	Feuchteklasse EN 60204/4.4.4 F

Netzanschluss	
Betriebsspannung:	Roboter: AC 3x400 V, 50 Hz, 25A
Druckluft:	5 ... 7 bar, 1/2", aufbereitet, ungeölt, 800 Ltr./Min.
Schallpegel:	Schallpegel der Anlagenteile: <70dB (A).