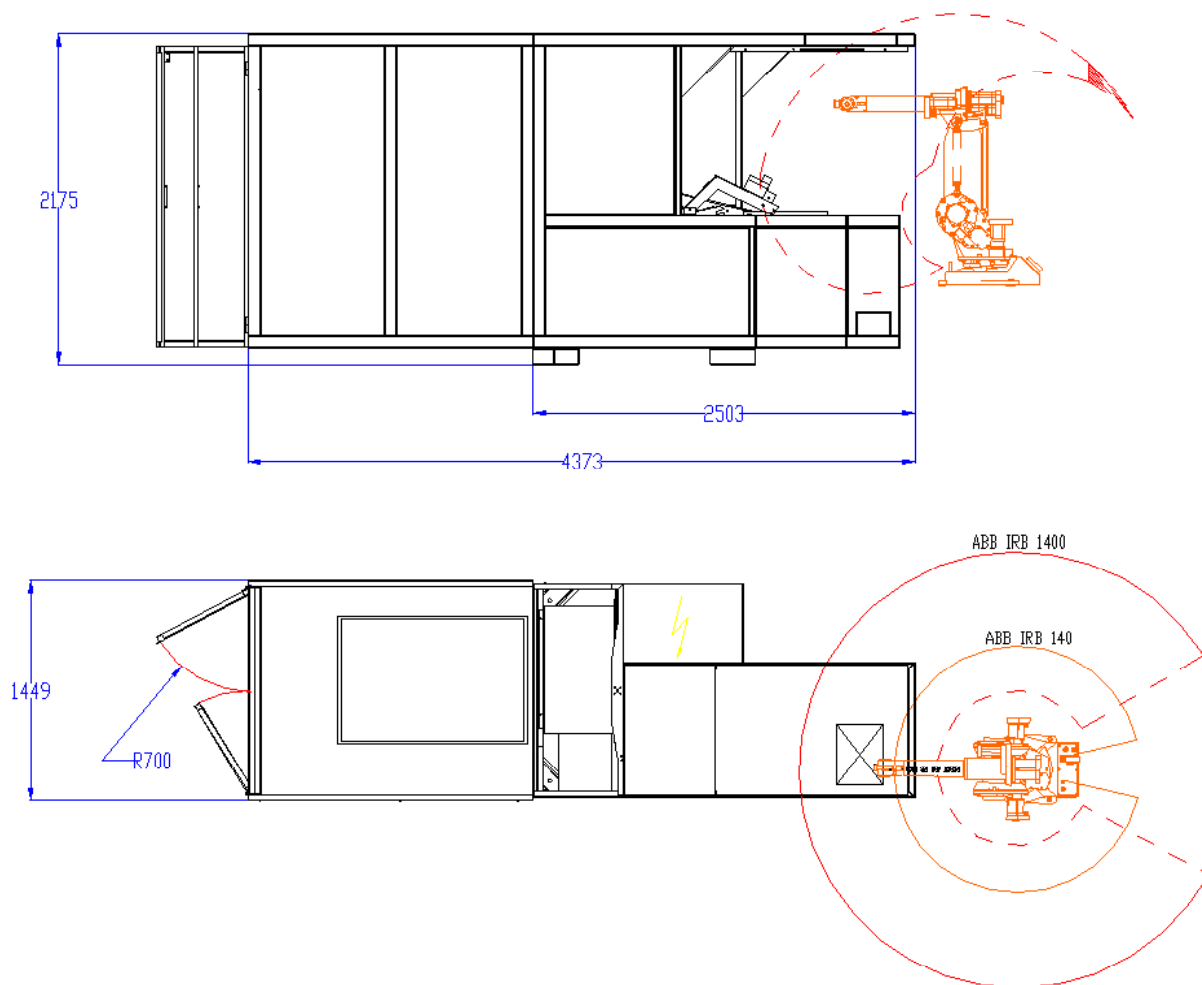


Multiflex ist in folgenden Varianten lieferbar:

- MF-R:** Standardmaschine. Der Kamerabereich befindet sich aus Sicht des Roboters auf der rechten Seite.
- MF-L:** Seitenverkehrte Anordnung des Förderbandes. Der Kamerabereich befindet sich aus Sicht des Roboters auf der linken Seite (die Abbildung unten zeigt eine MF-L).
- MF-T:** „Turbo“; MF mit dem Roboter ABB IRB 140T bietet kürzere Taktzeiten. Auch als „H“-Version lieferbar.
- MF-H:** „Half“; MF ohne Palettenkippvorrichtung. Auch als „T“-Version lieferbar.
- MF-F:** „Feedline“; MF mit zusätzlichem Förderband und seitlichem Visionsystem für den halbautomatischen Betrieb mit größeren Teilen oder Teilen mit schwieriger Geometrie.
- MF-CT** „Conveyor Tracking“; MF mit FlexPicker (ABB-Roboter IRB 340 oder 140T) für sehr kurze Taktzeiten, wobei der Roboter Teile aufnimmt, ohne dass das Band angehalten wird.



**Address:**  
Svensk Industriautomation AB  
Ångsforsvägen 2  
SE-556 28 Jönköping  
Sweden

**Phone:**  
+46 36 316990

**Fax:**  
+46 36 316999

**Org.nr. / Vat.no:**  
556590-1252  
SE556590125201

**E-mail. Home Page:**  
info@svia.se  
www.svia.se  
www.svia.de



# DATENBLATT MULTIFLEX

## 1. Abmessungen

Länge (MF/MF-H)	4 373 / 2 503	mm	(ohne Roboter)
Breite	1 449	mm	
Höhe Version H	2 175	mm	(ohne Lichtturm)
Höhe (halbe/ganze Palette)	3 050 / 3 150	mm	(mit Lichtturm)
Gewicht	1 500	kg	

## 2. Versorgung

Stromanschluss	400/50	V/Hz	
Sicherung	16	A	
Luft	6	bar	
Telefon ISDN	64	kBit	

## 3. Leistung ABB-Roboter

IRB 140 6 Achsen    IRB 1400 6 Achsen    IRB 340 FlexPicker    IRB 2400 6 Achsen

Höchstes Bearbeitungsgewicht	5	5	1 / 2	10 / 16	kg (einschl. Greifer)
Reichweite	810	1 440	Ø1 130, Höhe 250	1 500	mm
Höchstgeschwindigkeit TCP	2,5	2,1	10		m/s
Robotersteuersystem	S4C+	S4C+	S4C+	S4C+	
Kürzeste Taktzeit <sup>1</sup>	3,5 / 2,5 <sup>2</sup>	4,5	0,8 / 1,0	4,5	s (abhängig vom Teil)
Manuell verstellbar (den Roboter um 1 m versetzen, damit der Zugang zur Hauptmaschine erleichtert wird).	Ja	Ja	Nein	Ja	(Zubehör)
Conveyor Tracking	Ja <sup>2</sup>	Nein	Ja	Nein	(Zubehör)

## 4. Umfeld

Temperatur	5-45	°C	
Schnittstelle zur Hauptmaschine	Ja		Digitale Signale
Windows-Oberfläche zum Visionsystem	Ja		

## 5. Leistung Rahmen

Palettenkipper	800 / 1 300	kg	Ganze oder halbe Palette
Größe der Teile <sup>3</sup>	< 200	mm	(abhängig vom Teil)

## 6. Sonstiges

Farbcode Rahmen	RAL 7015	Schiefergrau
Farbcode ABB-Roboter	ABB-Orange	Orange

<sup>1</sup> Taktzeitdefinition: Durchschnittliche Zeit für 200 Teile auf einer Förderstrecke von 1.000 mm, wobei der Roboter Teile holt und ablegt. Die Zeit für das Holen und Ablegen darf dabei höchstens 0,2 Sekunden betragen.

<sup>2</sup> Diese Angabe gilt für IRB 140T.

<sup>3</sup> Geometrie der Teile unter Vorbehalt.