



MICROFLEX

MicroFlex ist ein vollautomatisches standardisiertes System, geeignet für Stück- und Schüttgüter. Das System ermöglicht die Handhabung verschiedener Arten von Werkstücken und ersetzt das manuelle Handling durch Bediener und herkömmliche Fördereinheiten wie Pick&Place sowie Palettiersysteme.

Ausgestattet mit einem Rundlauf, verfügt das System über eine Bunkereinheit, die ein Förderband bestückt, welches die Werkstücke vorsortiert und somit sehr kurze Taktzeiten realisiert. MicroFlex wurde entwickelt, um Montagemaschinen, Sortieranlagen und andere Maschinen, die niedrige bis mittlere Taktzeiten erfordern, zu bestücken.

Die Vorteile des MicroFlex-Systems lauten wie folgt:

- Kompakte Standardausführung. Sehr leicht zu installieren und mit einer kurzen Inbetriebnahmedauer.
- Das von der Fa. SVIA selbst entwickelte optische System „PickVision®“ ermöglicht es dem System mehrfache Teilefamilien zu handhaben.
- Das Wechseln zwischen Produkten und Losgrößen ist Software-gesteuert und sehr schnell. Mechanische Einstellungen sind nicht vorhanden.
- Die Umstellung auf ein neues Werkstück dauert nur wenige Minuten. Ein Menü führt durch die Programmierung von der Windows-Software des PCs aus und erfordert keine Voraussetzungen.
- MicroFlex kann mit 6- oder 4-Achs-Robotern ausgestattet werden.
- MicroFlex ist geräuscharm und mit einer Bunkereinheit für eine lange selbständige Betriebszeit ausgestattet.



MicroFlex-Anlage mit Epson 4-Achs Scara-Roboter



MicroFlex-Anlage mit ABB 140T-Roboter



Kopfmontierter Roboter, ABB IRB 340

Anschrift:
Svensk Industriautomation AB
Ängsforsvägen 2
SE-556 28 Jönköping
Schweden

+46 36 316990

+46 36 316999

556590-1252

SE556590125201

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



MICROFLEX-DATENBLATT

1. Abmessungen

Länge	1 900	mm	ausgenommen Roboter
Breite	980	mm	
Höhe	2 246	mm	
Gewicht	1 300	kg	

2. Mittel

Netzspannung	400/50	V/Hz	
Sicherung	16	A	
Luft	6	Bar	

3. Leistung

ABB IRB 140 ABB IRB 140T ABB IRB 340 EPSON E2L6535

Max. Handlinggewicht	5	5	1	5	kg	(einschl. Greifer)
Anzahl Achsen	6	6	4	4		
Reichweite	810	810	590	660	mm	
Angebracht	R/F	R/F	R	F		F: Rahmen – R: Dach
Roboter Steuerungssystem	IRC5	IRC5	IRC5	EPSON		
Kürzeste Taktzeit ^{1, 2}	2,7	2,4	0,45	0,75	Sek.	Werkstückabhängig

4. Umgebung

Temperatur	5-40	°C	
Schnittstelle zur Hauptmaschine	Ja		Digitale Signale Option: Profibus
Windows-Schnittstelle	Ja		PickVision

5. Komponenten

Bandtypen	Weiß, grün oder schwarz		Werkstückabhängig (wählbar)
Teilegröße ²	< 55	mm	Werkstückabhängig

6. Verschiedenes

Farbschlüssel, Rahmen	RAL 7015	Schiefergrau
Farbschlüssel, ABB-Roboter	ABB-orange	Orange
Farbschlüssel, Epson-Roboter	Epson-weiß	Weiß
Umstellungszeit	ca. 5 min.	einschl. Greifer

¹ Definition der Taktzeit: Durchschnittliche Zeit für 200 Teile mit einer Transportentfernung von 1000 mm und mit dem Roboter, der die Komponenten aufgreift und hinlegt/hinstellt. Die Höchstzeit für das Heben oder Stellen/Legen beträgt 0,2 Sekunden.

² Abhängig von der Werkstückgeometrie. Die Teile werden nicht aneinander kleben und auch kein Überschußmaterial zurücklassen.