



MINIFLEX

Miniflex ist mit folgenden Varianten lieferbar

- MINI:** Standardanlage mit ABB IRB 140 Roboter.
- MINI-T:** Turboanlage, Miniflex mit ABB IRB 140 Turbo Roboter.
- MINI-2:** 2 verschiedene Werkstücke können gleichzeitig verarbeitet werden, 1 Roboter greift von 2 Miniflex Zuführsystemen.

MiniFlex ist vorgesehen für den Ersatz manueller Zuführung und anderer, mechanischer Zuführtypen. Die Anlage ist kompakt auf eine gemeinsame Grundplatte gebaut. Miniflex ist eine vielseitige Anlage zur Handhabung verschiedener Komponenten mit modernen Industrierobotern und dem vom SVIA entwickelten Bilderkennungssystem. Die Rüstzeit auf andere Komponenten ist bei der Miniflex kurz und erfordert keine mechanische Justierung.





Miniflex Datenblatt

1. Abmessungen

Länge	1900	mm	ohne Roboter
Breite	1180	mm	
Höhe	2095	mm	
Gewicht	1300		

2. Versorgung

Stromanschluß	400/50	V/ Hz	
Sicherung	16	A	
Druckluft	6	bar	

3. Technische Daten ABB Roboter (6-Achsen)

IRB 140 IRB 140 Turbo

Handhabungskapazität	5	5	kg	inkl. Greifer
Reichweite	810	810	mm	
Max. Geschwindigkeit ³	2,5	2,5	m/s	
Robotersteuerung	IRC 5	IRC 5		
Kürzeste Taktzeit ^{1,2}	3,5	3,0	Sekunden	Teilabhängig

4. Betriebsbedingungen

Temperatur	5-45	° C	
Schnittstelle zur Hauptmaschine	ja		Digitale Signale
Windows Schnittstelle zur Bilderkennung	ja		

5. Komponenten

Farbe Kameraband	Weiß, grün oder schwarz		werkstückabhängig
Werkstückgröße	≤55	mm	werkstückabhängig

6. Weiteres

Farbcode Rahmen	RAL 7015	Schiefergrau
Farbcode Roboter	ABB Orange	Orange
Rüstzeiten	Ca. 5 Minuten	Inkl. Greifer

1 Definition Taktzeit: Mittelwert Taktzeit für 200 Werkstücke, vom Robot gegriffen, über 1000mm transportiert und abgelegt. Die maximale Zeit für greifen and Ablegen ist 0,2 Sekunden.