

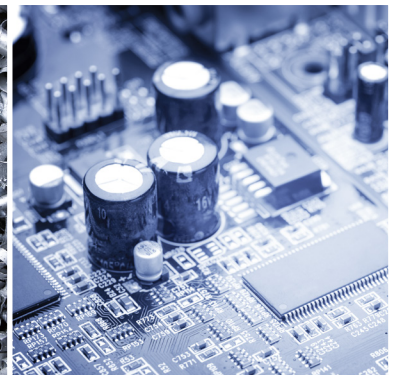
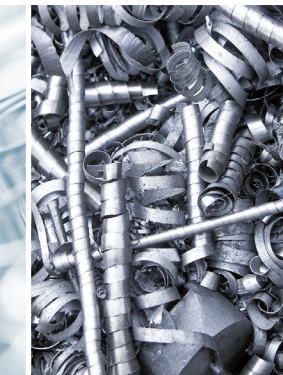
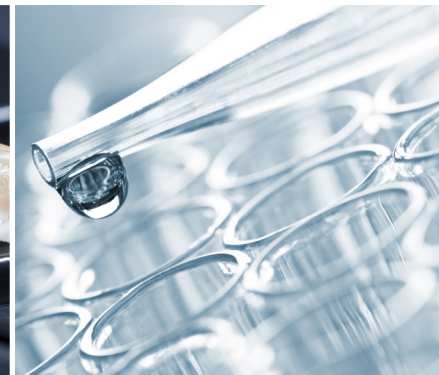
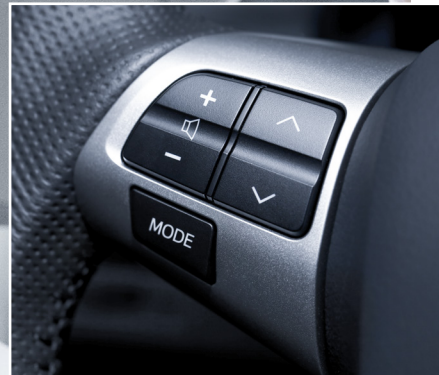
FAST MOVING TECHNOLOGY

STÄUBLI

TX2-40

Industrieroboter - 6 Achsen





Roboterprogramm von Vier- und Sechssachsrobotern für nahezu jeden Einsatzbereich

Überall, wo Hersteller Geschwindigkeit, Genauigkeit oder Zuverlässigkeit fordern, bieten Stäubli Roboter die passende Lösung.

Um den Bedürfnissen und Anforderungen seiner Kunden gerecht zu werden, hat Stäubli Robotics branchenspezifische Lösungen entwickelt, die die Herausforderun-

gen bestimmter Märkte erfüllen: Elektronik, Medizin, Automobil, Lebensmittel, Kunststoffe, spanende Fertigung.

Die Roboter wurden so entwickelt, dass sie sowohl unter widrigen Einsatzbedingungen als auch im Reinraum beständig arbeiten und die spezifischen Anforderungen bestens erfüllen.

Aber vor allem mit Performance.

KOLLABORATIVE ROBOTER

Schutz für Personen, Produktion und Equipment



TX2-Roboter: die nächste Generation schneller und präziser Sechssachsroboter. Diese neue Roboterbaureihe definiert Performance neu. Die TX2-Roboter punkten mit überragender Performance

und vereinen Geschwindigkeit, Steifigkeit, Größe und Arbeitsbereich. Dank ihrer einzigartigen Merkmale kommen diese Sechssachsroboter, die in ihrer vollgekappten Bauweise als Vorreiter in der Robotik

gelten, in allen Industriebranchen auch unter sensiblen und restriktiven Produktionsumgebungen bestens zurecht.



Roboterarm TX2-40



Vermeidung komplexer Kabelführung

Anschlüsse direkt am Vorderarm

Hohe Präzision, lange Lebensdauer, geringe Wartung

JCS hochentwickelte und patentierte Antriebstechnik von Staubli

Optimale Ausnutzung des Arbeitsraums

Flexibleres Zellenkonzept durch eine geringe Stellfläche und Nutzung des kugelförmigen Arbeitsbereichs

Einsatz in sensibler Produktionsumgebung

Vertikale Kabeldurchführung, Schutz aller Versorgungs- und Medienleitungen, da unter dem Roboterfuß angeordnet

Flexibilität bei der Zellen- oder Linienintegration

Mehrere Montagemöglichkeiten

Nutzen und Vorteile der Stäubli Roboterarme

Sicherung sämtlicher Roboterdaten

- Speicherung auf sicherem DSI Board, Zustand des Boards von außen sichtbar
- Einfachere Wartung und Fehlerbehebung
- Reduzierung der Wartungs- und Stillstandskosten

Präzises Bahnverhalten

- Höhere Teilequalität
- Geringe Nacharbeit

Höhere Zuverlässigkeit des Roboters führt zu höherer Produktivität

- Alle Kabel und Leitungen sind innerhalb des Arms verlegt. Störkonturen am Roboter entfallen
- Geschlossene Armstruktur

Hoher Safety-Level

- Absolutencoder zertifiziert nach der Sicherheitskategorie SIL3 PLe

Zertifizierungen



Merkmale

MODELL	TX2-40
Maximale Traglast	2,0 kg (2,3 kg unter besonderen Bedingungen)
Nominale Traglast	1,7 kg
Reichweite (zwischen Achsen 1 und 6)	515 mm
Anzahl Freiheitsgrade	6
Wiederholgenauigkeit – ISO 9283	± 0,02 mm
Steuerungsbaureihe	CS9
Gewicht	29 kg

MAXIMALE GESCHWINDIGKEIT	
Achse 1	555°/s
Achse 2	475°/s
Achse 3	585°/s
Achse 4	1035°/s
Achse 5	1135°/s
Achse 6	1575°/s
Maximale Geschwindigkeit im Lastenschwerpunkt	8,6 m/s
Maximale Trägheit Achse 5	0,1 kg.m²
Maximale Trägheit Achse 6	0,03 kg.m²

ARBEITSRAUM	
Max. Reichweite zw. den Achsen 1 und 5 (R. M)	450 mm
Min. Reichweite zw. den Achsen 1 und 5 (R.m1)	151 mm
Min. Reichweite zw. den Achsen 2 und 5 (R.m2)	162 mm
Reichweite zw. den Achsen 3 und 5 (R.b)	225 mm

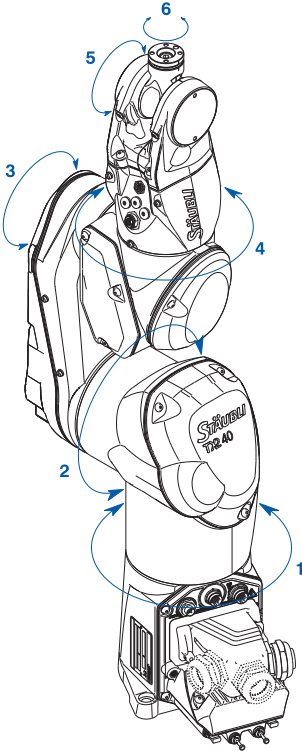
ARBEITSBEREICH	
Achse 1 (A)	± 180°
Achse 2 (B)	± 125°
Achse 3 (C)	± 138°
Achse 4 (D)	± 270°
Achse 5 (E)	+ 133,5°/-120°
Achse 6 (F)	± 270° ⁽¹⁾

EINSATZMÖGLICHKEIT	
Betriebstemperatur gemäß Norm EN 60 204-1	+5°C bis 40°C
Relative Luftfeuchtigkeit gemäß EN 60 204-1	30 % bis 95 % kondensationsfrei
Montagemöglichkeiten	Boden/Wand/Decke
Version mit vertikalem Kabelausgang	•
Druckbeaufschlagung	•

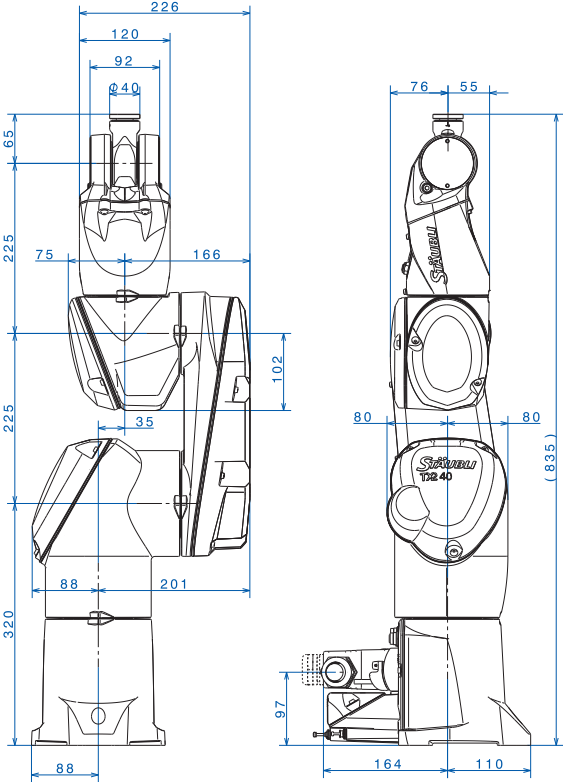
ANSCHLÜSSE IM VORDERARM	
Druckluftkreislauf	2 direkte Leitungen zwischen Roboterfuß und Vorderarm oder 1 optionales Magnetventil: bistabiles 5/2-Wege-Ventil "Druckluft" oder 1 5/3-Wege-Ventil "Druckluft, Mittelstellung gesperrt" oder 1 monostabiles 3/2-Wege-Ventil "Vakuum"
Signalleitungen	1 Kundenleitung mit 3 Adern und 1 Cat5e-Leitung mit 4 Adern, DIN M12
Reinraumklasse nach ISO14644-1	5
Schutzklasse gemäß Norm EN 60529	IP65 / IP67

MARKTSPEZIFISCHE AUSFÜHRUNGEN	
ESD (Elektrostatische Entladung)	•
he (Humid Environment) Version ⁽²⁾	•
scr (supercleanroom) – Reinraumklasse 2 ⁽²⁾	•
stericlean Version ⁽²⁾	•

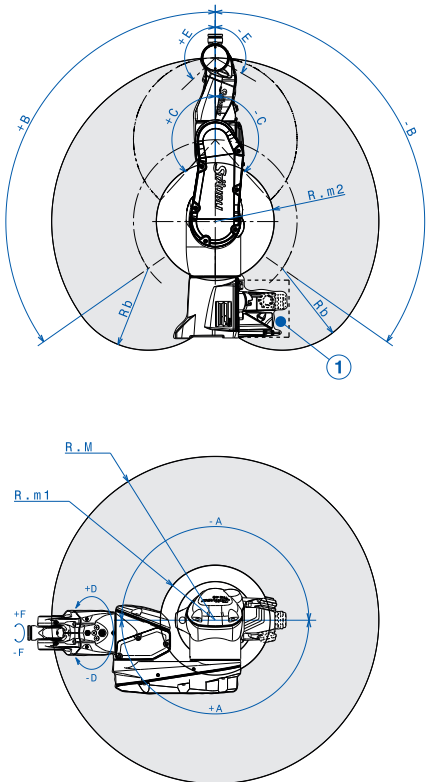
Arbeitsbereich



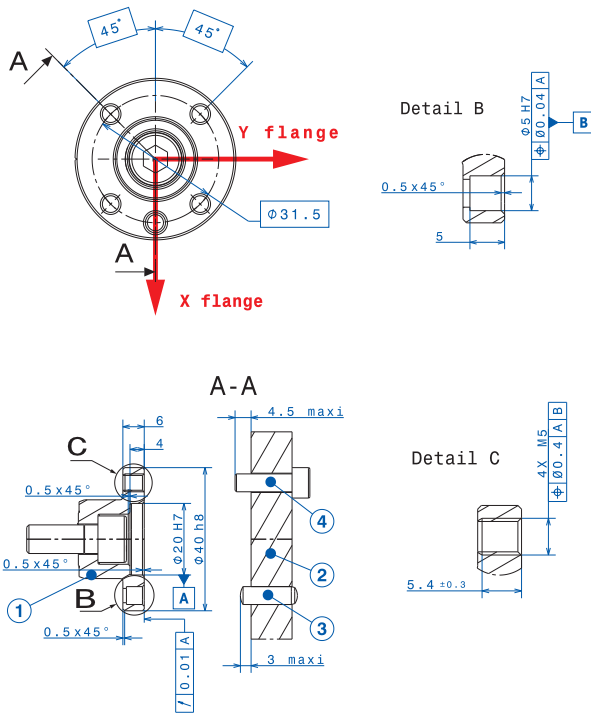
Abmessungen



Arbeitsraum

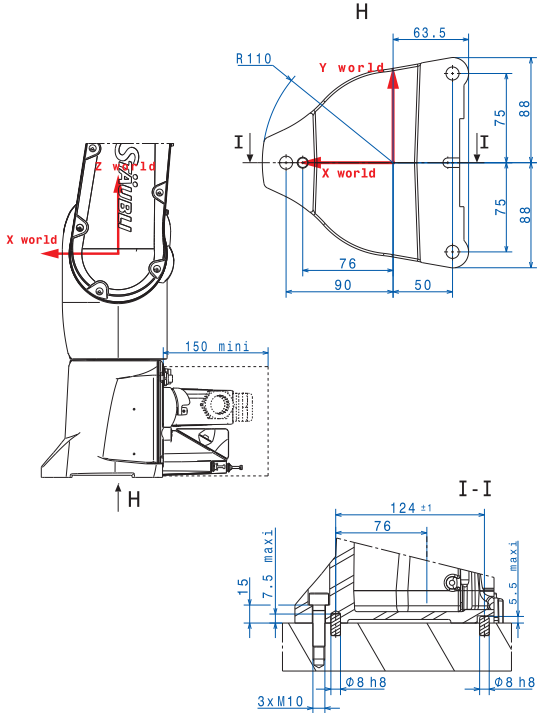


Handgelenk



Montageart

(nicht gültig für die Version mit vertikalem Kabelausgang)



(1) Software bis zu ± 11 250° konfigurierbar
(2) Unter besonderen Bedingungen, sprechen Sie uns an



■ Staubli
Niederlassungen ○ Vertretungen

Weltweite Präsenz der Staubli-Gruppe

www.staubli.com