

INTEGRIERTER!
Zwei Achsen – je 340°



Hoher Grad der Integration – Einfachste Steckverbindermontage

Sparen Sie mindestens 50 % Bauraum

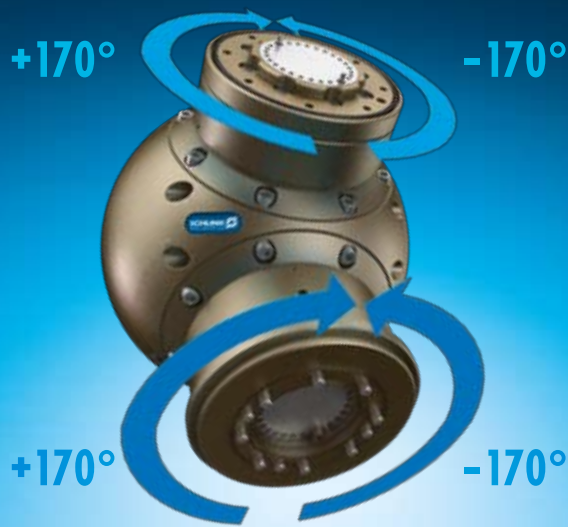
Minimaler Bauraum – maximales Drehmoment!

Von der Komponente zur komplexen Roboterstruktur. Mit dem einzigartigen Gelenkmodul SPB definiert SCHUNK als Kompetenzführer in der Automation und Pionier der Modulen Robotik die Konfigurierbarkeit in der Robotik neu. Das kugelförmige Design mit zwei orthogonal zueinander angeordneten Schwenkachsen setzt ein Benchmark für die direkte Interaktion von Mensch und Roboter.

- ▶ **Leistungsdichter und leichter – kompakter geht es nicht**
Starke Leistung auf kleinem Bauraum – Die komplette Motion-Control-Elektronik ist in die Einheit integriert.
- ▶ **Mechatronisches Baukastensystem – einzigartig**
Einfachste Konfiguration von Modulrobotern durch das durchgängige Baukastensystem aus vielseitigen, mechatronischen SCHUNK-Komponenten.
- ▶ **Mehr Freiheitsgrade – weniger Module**
Aus nur drei Gelenkmodulen kann ein individueller Leichtbauarm mit sechs Freiheitsgraden konfiguriert werden. Im Vergleich zu zwei PRL-Modulen mit ähnlicher Funktionalität sparen Sie mehr als 50 % Bauraum
- ▶ **Neuartiges Anschluss- und Verbindungssystem – einfach montiert**
Durch das integrierte Schnellwechselsystem für Mechanik und Elektrik und der Möglichkeit zur Durchleitung kundenspezifischer Signale entfällt die aufwändige Verkabelung.



ÜBERLEGEN! PRÄZISION VOM KOMPETENZFÜHRER.



- ① Steuerelektronik
- ② Encoder
- ③ Antrieb
- ④ Harmonic Drive® Getriebe
- ⑤ Haltebremse
- ⑥ Hohlwelle für interne Leitungsführung

Vielseitiger durch mehrere Freiheitsgrade

Das Gelenkmodul SPB erfüllt durch Miniaturisierung und konsequente Leichtbaustrategie wichtige Kundenforderungen. Im kugelförmigen Gehäuse sind zwei orthogonal zueinander angeordnete Servoachsen untergebracht. Dadurch wird eine zeitgleiche Schwenk-Neige-Funktion mit einem Bewegungsbereich von 340° (-170° ... +170°) pro Achse erreicht.

Wie bei allen dezentral einsetzbaren mechatronischen SCHUNK-Komponenten ist die komplette Motion-Control-Intelligenz lokal in die Einheit integriert.

Durch seine geringe Betriebsspannung von 24 V DC ist das SPB hervorragend für den Einsatz in batteriebetriebenen mobilen Lösungen geeignet.

Einfachste Konfiguration

Der Zusammenschluss mehrerer Module ist denkbar einfach. Da die Flansche mit flachen Wechelsystemen ausgestattet sind, wird eine extreme Vereinfachung der mechanischen und elektrischen Montage erzielt. Durch die vormontierten und komplett verdrahteten Steckverbindungen entfällt bei der Montage die aufwändige elektrische Verdrahtung des Roboters.

Einsatzgebiete

Roboterstrukturen und Leichtbauarme aus SPB-Modulen sind ideal für die Interaktion mit Menschen in den Bereichen:

- ▶ Mensch-Roboter-Kooperation
- ▶ Mess- und Prüfstände
- ▶ Laborautomation
- ▶ Servicerobotik

Robotikkenntnisse werden beim Bediener nicht vorausgesetzt.

Technische Daten

Angabe pro Servoachse		SPB 100	SPB 140
Max. Geschwindigkeit	[U/min]	15	9.2
Nenn Drehmoment	[Nm]	7	35
Max. Drehmoment pro Achse	[Nm]	19	64
Drehwinkel	[°]	340	340
Max. Umgebungstemperatur	[°C]	40	40
Max. Oberflächentemperatur	[°C]	70	70
Kommunikation	CAN-BUS		