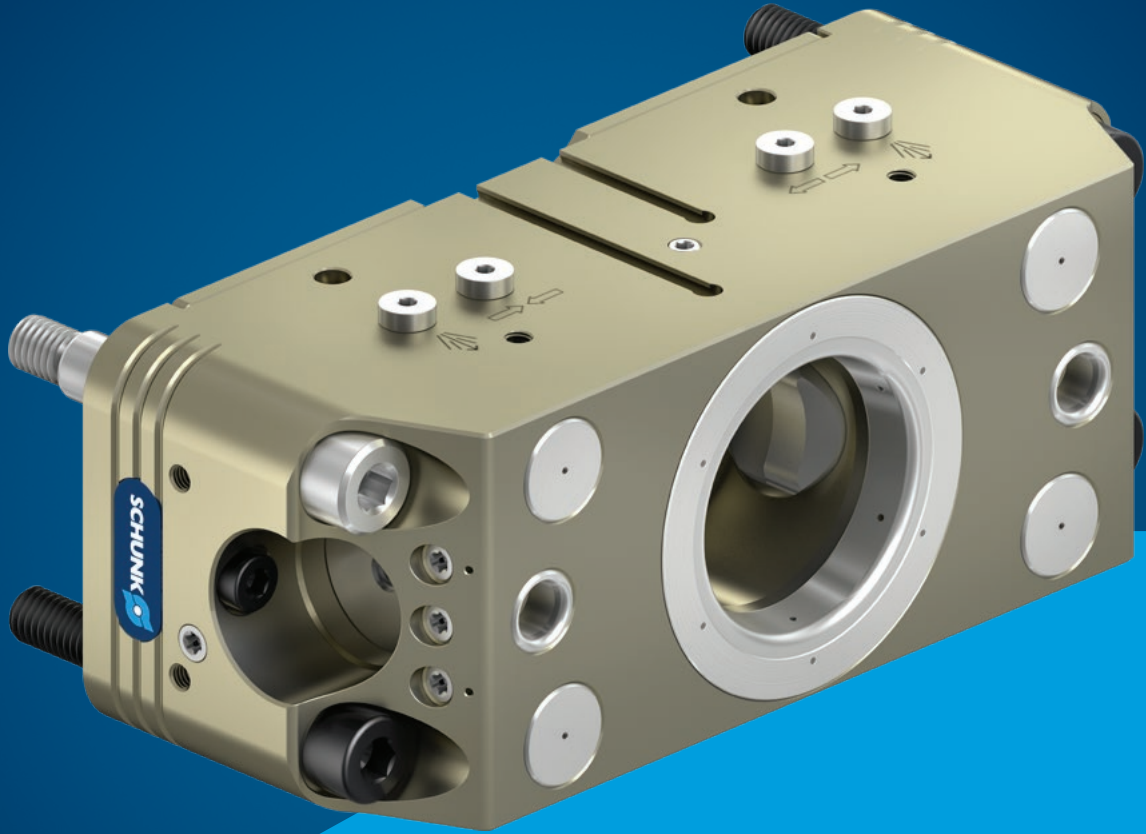




VERO-S NSR

**Robotické spojky pro
špičkovou paletizaci**

Bezúdržbová robotická spojka pro manipulaci s paletou v extrémní blízkosti stolu stroje

Robotické spojky řady VERO-S NSR jsou řadu let měřítkem pro vysoce účinnou, roboticky podporovanou výměnu palet na obráběcích strojích. Tři robotické moduly NSR mikro 60, NSR mini 100 a NSR 160 jsou vyrobeny z vysoce odolné a tvrdě eloxované hliníkové slitiny. Díky své nízké hmotnosti a extrémně štíhlé konstrukci umožňují tyto moduly zakládání velmi blízko stolu stroje. Těžké palety zase snadno zvládnou robustní robotické moduly NSR3 138 a NSR maxi 220.



Výhody – Přínos pro Vás

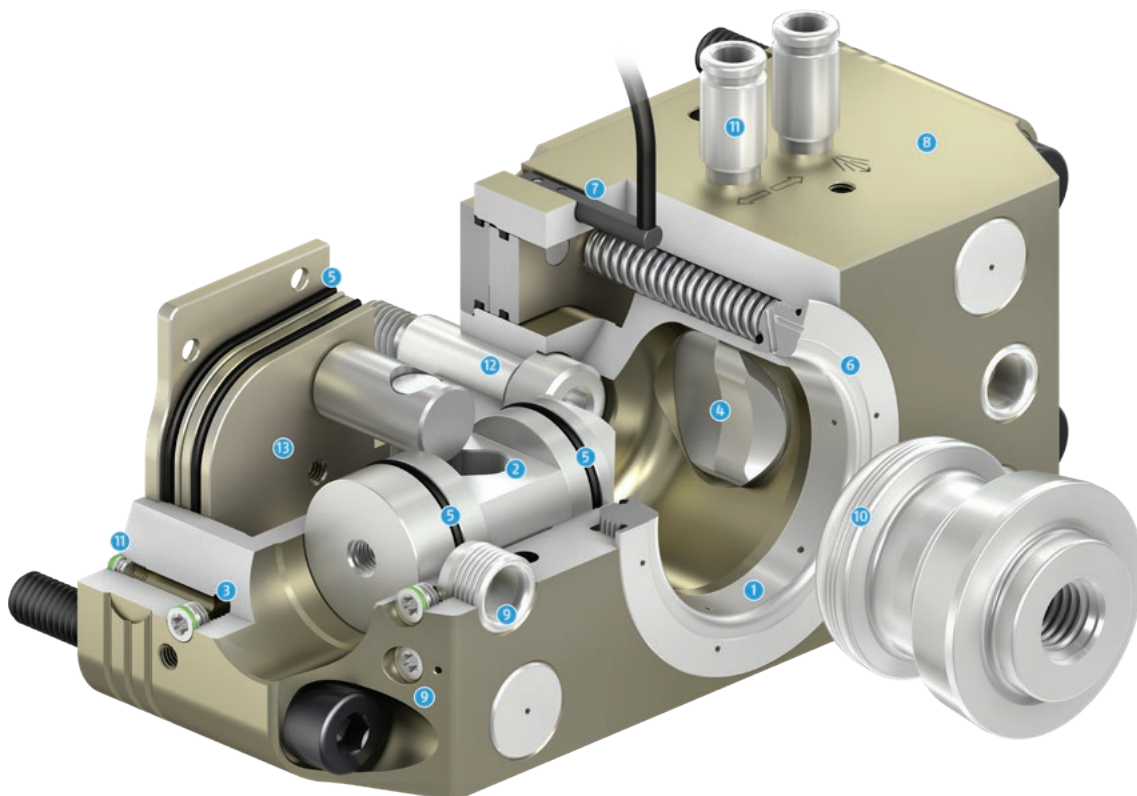
- + Perfektně se hodí pro automatizaci**
Zakládání extrémně blízko ke stolu obráběcího stroje.
- + Všechny moduly lze ovládat při tlaku systému 6 bar**
Dodatečné zesilovače tlaku nejsou nutné
- + Polohování pomocí krátkého kuželu**
Velmi jednoduché připojovací rozhraní s opakova-
telnou přesností < 0,02 mm
- + Patentovaný systém dvojitého zdvihu pro nejvyšší axiální přítlak**
Vysoký přenos síly na malém prostoru
- + Tvarové samosvorné zamykání**
Plný axiální přítlak je zachován i v případě poklesu tlaku
- + Turbo integrováno ve výchozím nastavení**
Přítlačné síly zvýšeny až o 300 %
- + Čištění vzduchem integrované ve standardní verzi**
Ochrana všech funkčních povrchů před prachem a
třískami pro maximální spolehlivost procesu.
- + Induktivní monitorování otevřeného nebo uzavřeného modulu a přítomnosti palety**
Pro maximální spolehlivost procesu

Technické údaje

Popis	Funkce turbo	Přítlačná síla	Axiální přítlak s funkcí turbo	Max. moment Mx	Max. moment Mz
		[kN]	[kN]	[Nm]	[Nm]
NSR mikro 60	●	0.5	1.5	15	32
NSR mini 100	●	1	4	75	200
NSR3 160	●	4	15	700	1600
NSR3 138	●	8	28	1500	1600
NSR maxi 220	●	12	50	4000	4000

Funkce NSR3 160

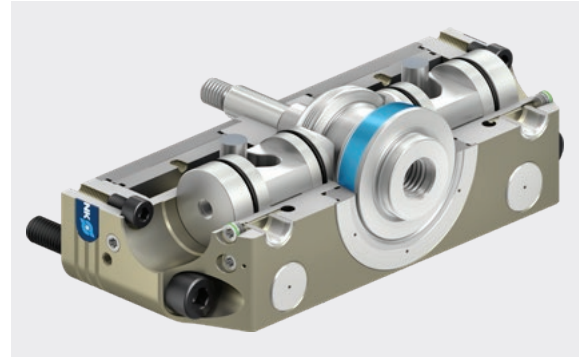
Upínací postup modulu robota se uskutečňuje pomocí integrované pružinové sestavy. Axiální píst a patentovaná kinematika pohonu přeměňují sílu pružiny do maximální přítláčné síly na upínací čep. Upnutí se provádí dvěma upínacími smykadly a je samosvorné. Navíc lze přítláčnou sílu zvýšit pomocí integrované funkce turbo. Modul se otvírá pneumaticky systémovým tlakem 6 barů.



- | | |
|--|---|
| <p>1 Vysoce přesné středění krátkým kuželem
Zajišťuje připojení s přesností na μ</p> <p>2 Patentovaný systém dvojitého zdvihu
Mezi pístem a upínacím smykadlem je zajištěn vysoký axiální přítlak.</p> <p>3 Funkce turbo
Pro zesílení vtahovací síly</p> <p>4 Velké kontaktní plochy
Pro přenos tahových a přídržných sil</p> <p>5 Kompletně utěsněný systém
Proto je zcela bezúdržbový</p> <p>6 Ocelové vložky s integrovanou funkcí čištění
Pro největší možnou odolnost proti opotřebení</p> <p>7 Monitorování otevření a uzavření polohovacího modulu s upínacím smykadlem
Monitorování je možné díky indukčním bezdotykovým snímačům.</p> | <p>8 Odlehčené provedení
Pro největší zatížení</p> <p>9 Ochrana proti protočení
Pro orientaci polohování upínací palety</p> <p>10 Vkládací poloměry na upínacím čepu
Pro rychlé a bezpečné připojování i v případě úhlu náklonu a výstřednosti</p> <p>11 Ovládání modulu
Ze strany nebo zespodu podle potřeby.</p> <p>12 Seřizovací šroub
Pro přesné polohování robotické spojky</p> <p>13 Pneumatický systém
Ovládání tlakem 6 bar</p> |
|--|---|

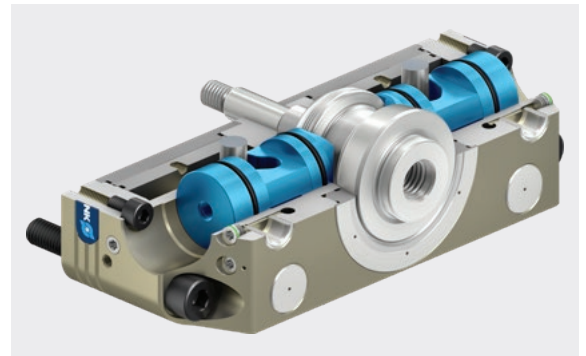
Středění prostřednictvím krátkého kuželu

Přesné středění krátkého kuželu v kombinaci s tvarovým kontaktem a samojistícím zamykáním charakterizuje robotickou spojku SCHUNK.



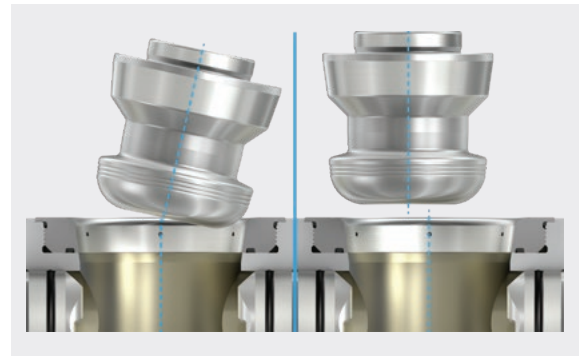
Zamykání prostřednictvím upínacích smykadel

Velké kontaktní plochy mezi upínacími smykadly a upínacím čepem zajišťují nízký povrchový tlak, což vede k dlouhé životnosti.



Snadné spojování

Zaváděcí poloměry na upínacím čepu umožňují rychlé a bezpečné spojování i při úhlu naklonění a excentricitě. Přínos: nepřesnosti robota jsou kompenzovány.



Integrovaná funkce turbo

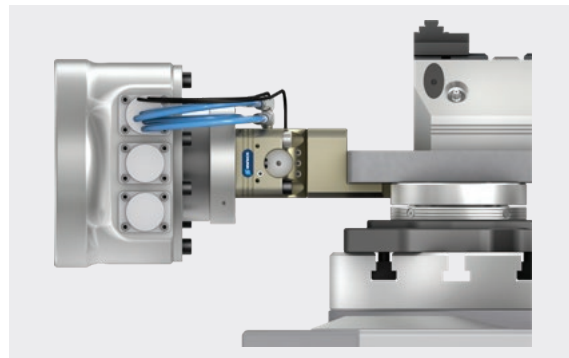
Aby se zvýšila vtahovací síla, paletový modul pro rychlou výměnu je během upínání dodatečně natlakován stlačeným vzduchem. Funkce turbo zvyšuje přitlačnou sílu až o faktor 4 (max. 50000 N) ve srovnání s upnutím pouze na základě pružinové síly. S aktivní funkcí turbo je možné větší hmotnostní zatížení.

- 1 **Síla pružiny**
Tlakové pružiny z nerezové oceli odolné proti únavě
- 2 **Dodatečná síla**
Výsledek funkce turbo.
- 3 **Připojení funkce turbo**



Štíhlé provedení

Extra štíhlé provedení robotické spojky NSR umožňuje umístit palety extrémně blízko ke stolu stroje. Kombinace s paletizačními moduly NSA3 umožňuje implementaci velmi nízkých výšek – obráběcí prostor je stále k dispozici pro obrobky.



Čištění na základě profukování vzduchem

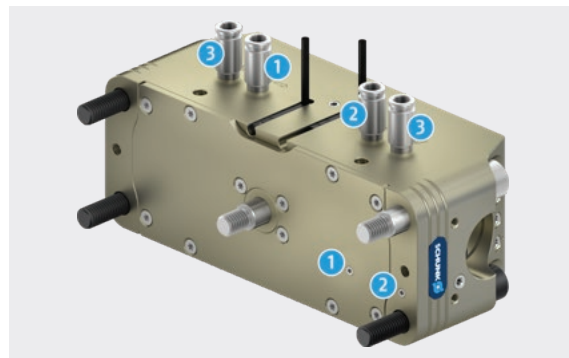
Funkce čištění integrovaná do standardního provedení zajišťuje optimální čištění rovné pracovní plochy, středícího kuželu, středového otvoru a ochrany proti protočení. Otvory vrtání vytvoří vzduchový film mezi robotickou spojkou a spojkou palety, což zajišťuje, že všechny referenční plochy jsou čisté.



Ovládání robotické spojky

Ovládání otevření a funkce turbo lze provádět buď z boku nebo na straně základny. Přípojky pro čištění vzduchem jsou připevněny na straně.

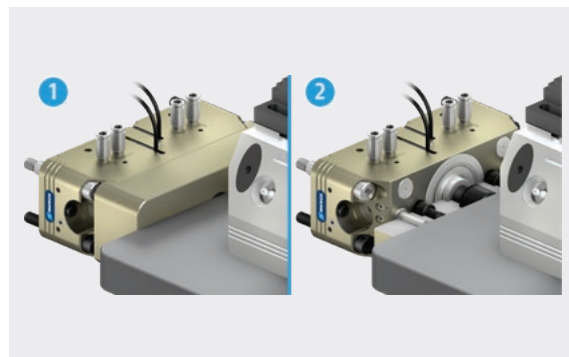
- 1 Otevřeno
- 2 Funkce turbo
- 3 Čištění vzduchem



Protizkrutová ochrana palet

Paleta je vtažena dovnitř za upínací čep pomocí robotické spojky. Protizkrutová ochrana podél střední podélné osy je umístěna buď pomocí nakloněných povrchů po stranách nebo dvou válcových čepů vpředu.

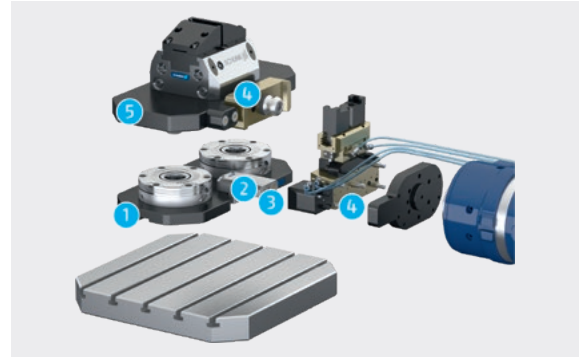
- 1 Možnost 1
Protizkrutová ochrana prostřednictvím nakloněných povrchů na robotické spojkce.
- 2 Možnost 2
Protizkrutová ochrana prostřednictvím dvou válcových čepů na přední straně robotické spojky



Ekonomická automatizace obráběcích stojů bez průchodu média

Obráběcí stroje, které nemají vedení média uvnitř stroje teď mohou být se spojkou média VERO-S zakládány automaticky. Oba moduly VERO-S a pneumatické upínací systémy mohou být spuštěny prostřednictvím spojky média ve vedení média na straně robota. Spojkou média mohou být dodatečně vybaveny všechny standardní upínací stanice VERO-S NSL plus a VERO-S NSL3.

- 1 Upínací stanice VERO-S NSL3**
Užíváno jako základna pro rychlou a opakovatelnou výměnu upínacích zařízení
- 2 Spojka média**
Jednoduché dodatečné vybavení pro všechny standardní upínací stanice
- 3 Spojkové šroubení**
Spojovací síly závisí na robotu, upínací stanici a upínacím zařízení
- 4 Robotická spojka**
Vyžadovaná přesnost polohování:
Radiálně $\pm 0,3$ mm
Axiálně $+0,5$ mm
- 5 Upínací paleta s upínacím silovým blokem TANDEM KSP3**
Upínacími paletami pro spuštění pneumatických upínacích zařízení prostřednictvím palety není možné vybavit dodatečně.

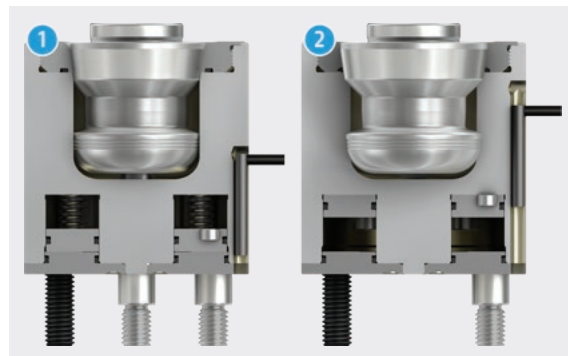


Možnosti monitorování

Monitorování otevřených nebo zavřených stavů (volitelné)

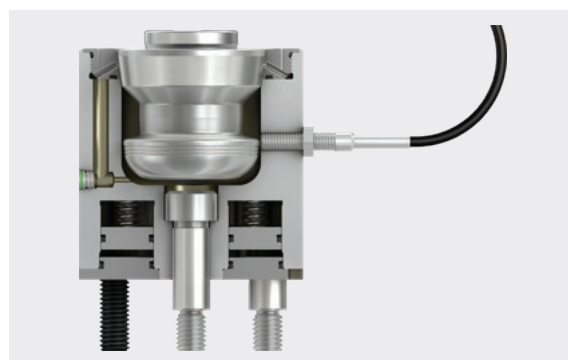
Polohu upínacích smykadel lze monitorovat pomocí vhodných magnetických spínačů (příslušenství) (modul otevřený-zavřený). Magnetické spínače jsou připevněny na vnějšku modulu – modernizace trvá jen několik minut. Toto monitorování zajišťuje maximální spolehlivost procesu při každodenním použití NSR.

- 1 Robotická spojka uzavřena
- 2 Robotická spojka otevřena



Integrované monitorování přítomnosti palet

Induktivní bezdotkový spínač (příslušenství) monitoruje přítomnost upínacího čepu a tím i přítomnost palety. Toto monitorování zajišťuje maximální spolehlivost procesu při každodenním použití NSR.



Monitorování prostřednictvím monitorovací jednotky s rozhraním IO-Link

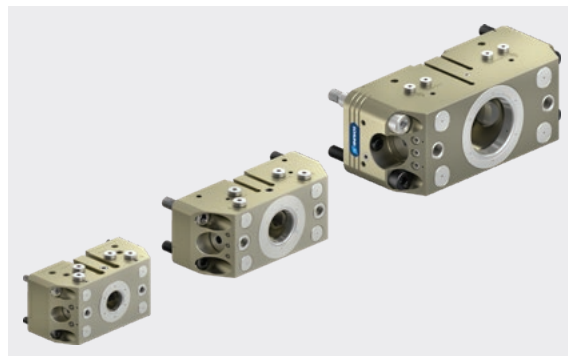
S robotickým modulem NSR3 138 se poprvé zaznamenávají stavy "modul otevřen", "modul zavřen", "modul zavřen s upínacím čepem" a "přítomnost palety" prostřednictvím monitorovací jednotky a přenášejí se do řídicí jednotky stroje přes rozhraní IO-Link. Jedná se o spojení point-to-point (P2P je služba přenosu dat v uzavřené síti mimo internet) nezávislé na provozní sběrnici, které umožňuje výměnu událostí i procesních a servisních dat mezi řízením stroje a upínacím zařízením a může být integrováno do téměř jakéhokoli systému provozní sběrnice.



Lehké robotické moduly

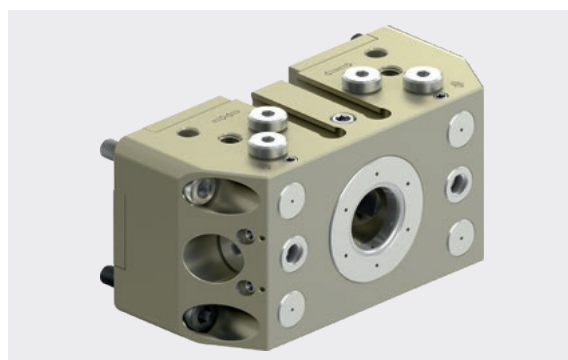
Lehké robotické moduly z tvrdě eloxované hliníkové slitiny

Tři robotické moduly NSR mikro 60, NSR mini 100 a NSR3 160 jsou vyrobeny z vysoce odolné a tvrdě eloxované hliníkové slitiny. Nízká hmotnost a extrémně štíhlá konstrukce umožňují nakládání stroje velmi blízko stolu.



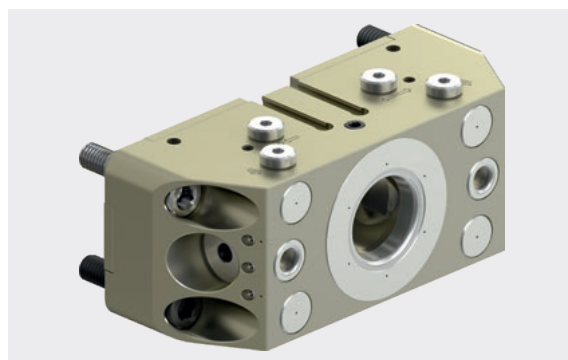
NSR mikro 60

Extrémně štíhlá robotická spojka z tvrdě eloxované hliníkové slitiny pro manipulaci s malými paletami s krouticím momentem až 15 Nm.



NSR mini 100

Extrémně štíhlá robotická spojka z tvrdě eloxované hliníkové slitiny pro manipulaci s malými paletami s krouticím momentem až 75 Nm.



NSR3 160

Extrémně štíhlá robotická spojka z tvrdě eloxované hliníkové slitiny pro manipulaci s paletami s krouticím momentem až 700 Nm.



Robustní robotické moduly

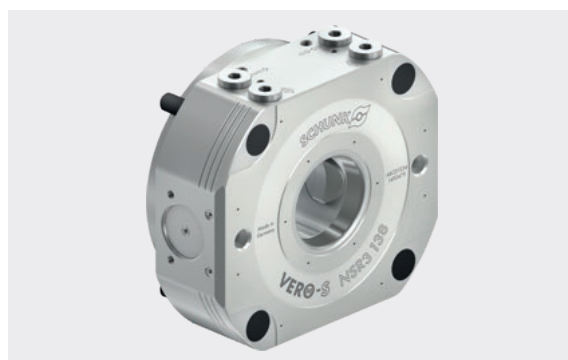
Robustní robotické moduly pro manipulaci s těžkými paletami

Speciální konstrukce robotických modulů NSR3 138 a NSR maxi 220 zajišťuje vysokou robustnost s vysokou krouticí schopností. Díky tomu mohou roboty snadno manipulovat i s těžkými paletami.



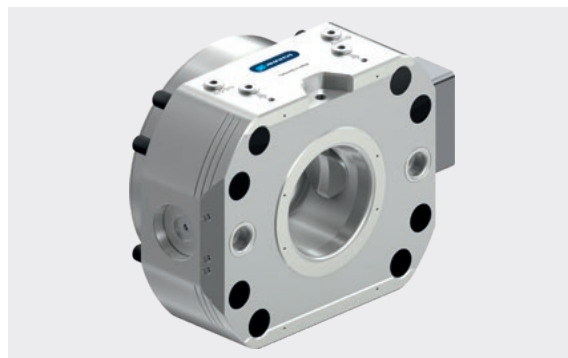
NSR3 138

Robustní robotická spojka pro manipulaci s těžkými paletami s krouticím momentem až 1500 Nm.



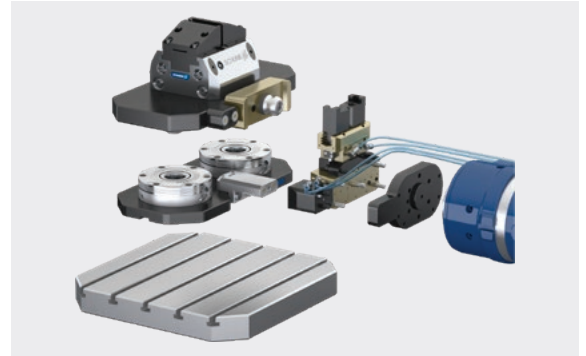
NSR maxi 220

Robustní robotická spojka pro manipulaci s těžkými paletami s krouticím momentem až 4000 Nm.



VERO-S spojka pro přenos médií

Obráběcí stroje, které nemají vedení média uvnitř stroje teď mohou být se spojkou média VERO-S zakládány automaticky. Oba moduly VERO-S a pneumatické upínací systémy mohou být spuštěny prostřednictvím spojky média ve vedení média na straně robota. Spojkou média mohou být dodatečně vybaveny všechny standardní upínací stanice VERO-S NSL plus a VERO-S NSL3.



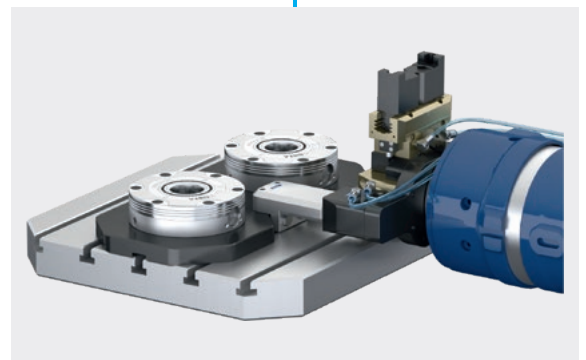
1. Upínací stanice se spojkou médií

Každá upínací stanice NSL3 může být vybavena speciálně navrženou spojkou médií.



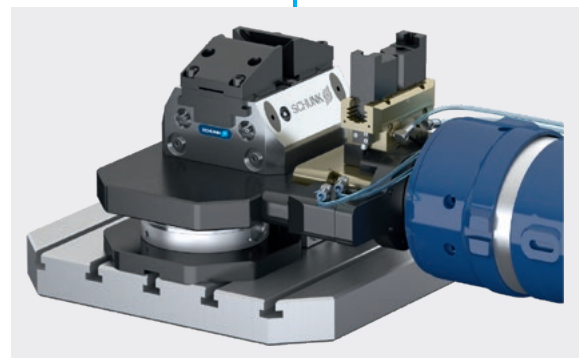
2. Otevření upínací stanice

Robot otvírá upínací stanici pomocí jednotky pro přenos médií, která je bočně připevněna ke strojnímu stolu. Zpětný ventil zajišťuje, že upínací stanice zůstane otevřená.



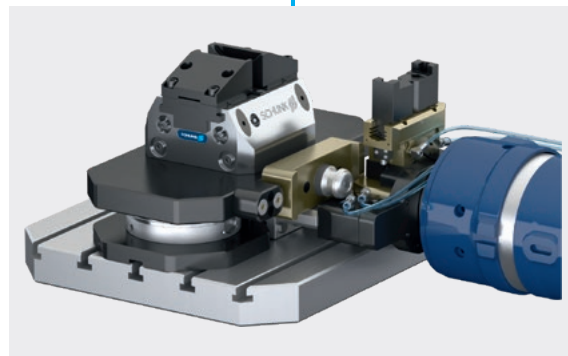
3. Automatizované zakládání upínací stanice

Upínací zařízení pak může být naloženo na upínací stanici. Během procesu zakládání lze upínací zařízení současně otevřít a díky zpětnému ventilu zůstane trvale otevřené i po odpojení.



4. Zajištění upínací stanice

Moduly lze odvzdušňovat a uzavírat jejich opětovným připojením k jednotce pro přenos médií upínací stanice. V důsledku toho je upínací zařízení procesně spolehlivě připevněno k upínací stanici s vysokou přesností opakování.



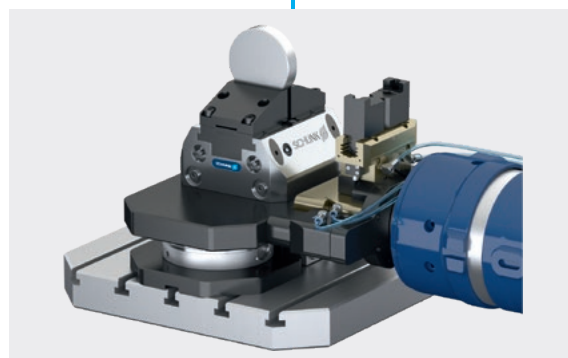
5. Automatizované zakládání obrobku

Obrobek lze poté rychle a jednoduše zakládat pomocí chapadla SCHUNK.



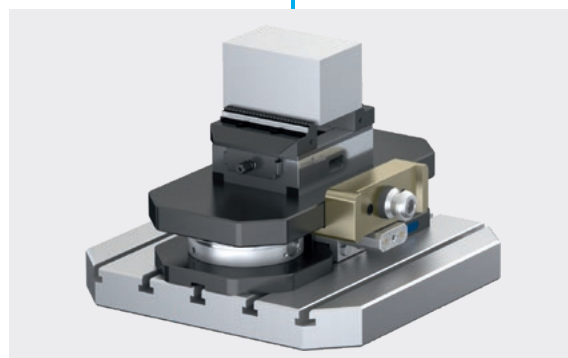
6. Zajištění upínacího zařízení

Upínací zařízení se upne opětovným připojením robota k upínací paletě. Poté může začít obrábění.



Alternativní verze upnutí

Alternativně lze tento princip upnutí realizovat také pomocí mechanicky ovládaných upínacích zařízení. V tomto příkladu se používá středící svěrák KONTEC KSC3.



Paletová spojka

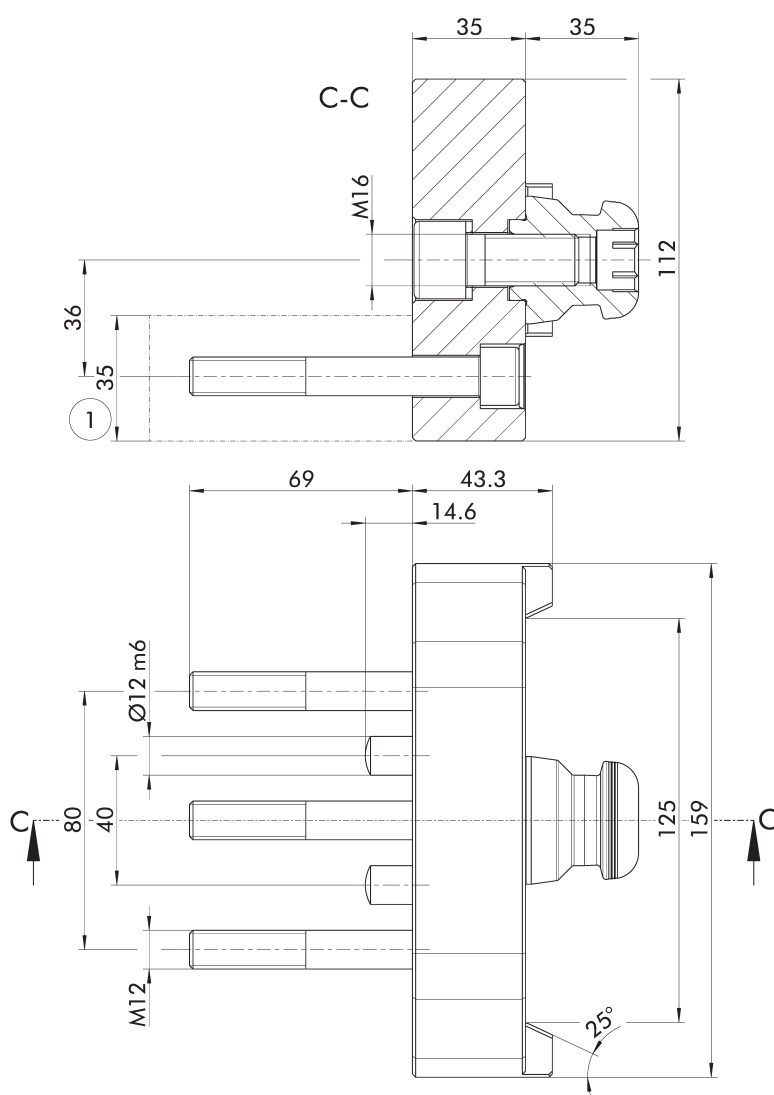
Vhodné pro robotický modul NSR3 138

Rozsah dodávky

Paletová spojka, upínací čepy, upevňovací šrouby, krytky, návod k obsluze

Technické údaje

Popis	ID	Materiál	Max. velikost palety [mm]	Vlastní hmotnost [kg]
PKL 138	1492512	Hliník	630 x 630	2.1



Předmět technických změn.

① Minimální tloušťka desky

Příslušenství

Upínací čepy SPx

Standardní upínací čepy se závitem M16 pro tvarové spojení obrobků nebo zařízení s upínacími moduly NSE3.



Vhodné pro	Popis	ID
PKL 138	SPA 40-16	0471064



**H.-D. SCHUNK GmbH & Co.
Spanntechnik KG**

Lothringer Str. 23
D-88512 Mengen
Tel. +49-7572-7614-1300
Fax +49-7572-7614-1039
CMM@de.schunk.com
schunk.com