

piCOBOT® L Universal Robots



- Eżektor próżniowy oparty na opatentowanej technologii COAX® ze zintegrowanym sterowaniem.
- Interfejsy mechaniczne i elektryczne. Wykonane specjalnie dla robotów współpracujących Universal Robots (UR) (UR3, UR3e, UR5, UR5e, UR10, UR10e i UR16e).
- Funkcje oprogramowania UR (URCaps) do szybkiej i łatwej instalacji/wdrożenia oraz możliwość programowania zgodnego z serią E i CB.
- Opatentowany inteligentny przedmuch (IBO) automatycznie aktywuje i zatrzymuje przedmuch, gdy próżnia zostanie usunięta z systemu, i optymalizuje wykorzystanie powietrza przedmuchu.
- Zawory z adaptacyjną modulacją szerokości impulsu (A-PWM).
- Dodatkowa ochrona zaworu dzięki funkcji automatycznego monitorowania stanu (Automatic Condition Monitoring, ACM), która rozpoznaje, czy przenoszony przedmiot jest szczelny czy nieszczelny, wyzwalając funkcję oszczędzania energii (Energy Saving, ES) lub nie.
- Opatentowana funkcja sterowania samozassaniem (Self-Adhesion Control, SAC) automatycznie usuwa z przyssawek wytworzone przez nie i niepożądane podciśnienie.
- Funkcja automatycznego określania poziomu (ALD) może zmniejszyć zużycie energii nawet o 90-95% dzięki optymalizacji funkcji oszczędzania energii (ES).

Dane techniczne

Opis	Jednostka	Wartość
Instalacja		
Ciężar piCOBOT® (bez przyssawek)	g	1381
Maks. obsługiwana masa	g	16000
Materiał	-	PA, NBR, SS, Al, CuZn, Cu, PU
Przyłącze elektryczne	-	8-pinowe złącze męskie M8
Typowy pobór prądu	mA	200

Prąd rozruchowy	mA	<400
Prąd szczytowy przełączania zaworu	mA	425
Ciśnienie zasilania, maks.	MPa	0.7
Przyłącze, sprężone powietrze	-	Złącza kątowa „na wcisk” ø8
Przyłącze, podciśnienie	-	Złącze G1/2” żeńskie

Cechy przyjazne dla środowiska

Klasyfikacja IP	-	IP65
Temperatura pracy	°C	0-40
Wilgotność	%RH	35-85
Odporność na drgania 2g xyz	Hz	8-200
Zakres poziomu hałasu* Chwytek piankowy*	dBA	71-77.5
Zakres poziomu hałasu* Chwytek do kubków**	dBA	68-70

Obsługa

Przepływ przedmuchu kierunku przeciwnym do przepływu	NI/s	0-6,6
Histeresa	-	Regulowane
Funkcja, podciśnienie/przedmuch	-	NZ próżnia + NZ przedmuch
Wyświetlacz	-	Wyświetlacz OLED i żyroskopu

Wejście/wyjście elektryczne

Napięcie zasilania	VDC	24 ± 10%
Wyjście analogowe	V	1-5
Dokładność wyjścia analogowego FS (pełna skala)	-	±3%
Wyzwolenie ręczne, aktywowanie elektryczne	-	Tak, bez blokady wcisku
Czas reakcji zaworu	ms	23
Wyjście przetwornika S1/S2, maks.	mA	2x40 jednocześnie lub 1x80 osobno

*Chwytek piankowy wyposażony w technologię zaworu zwrotnego

**Chwytek do kubków wyposażony w 8 przyssawek

Przepływ podciśnienia

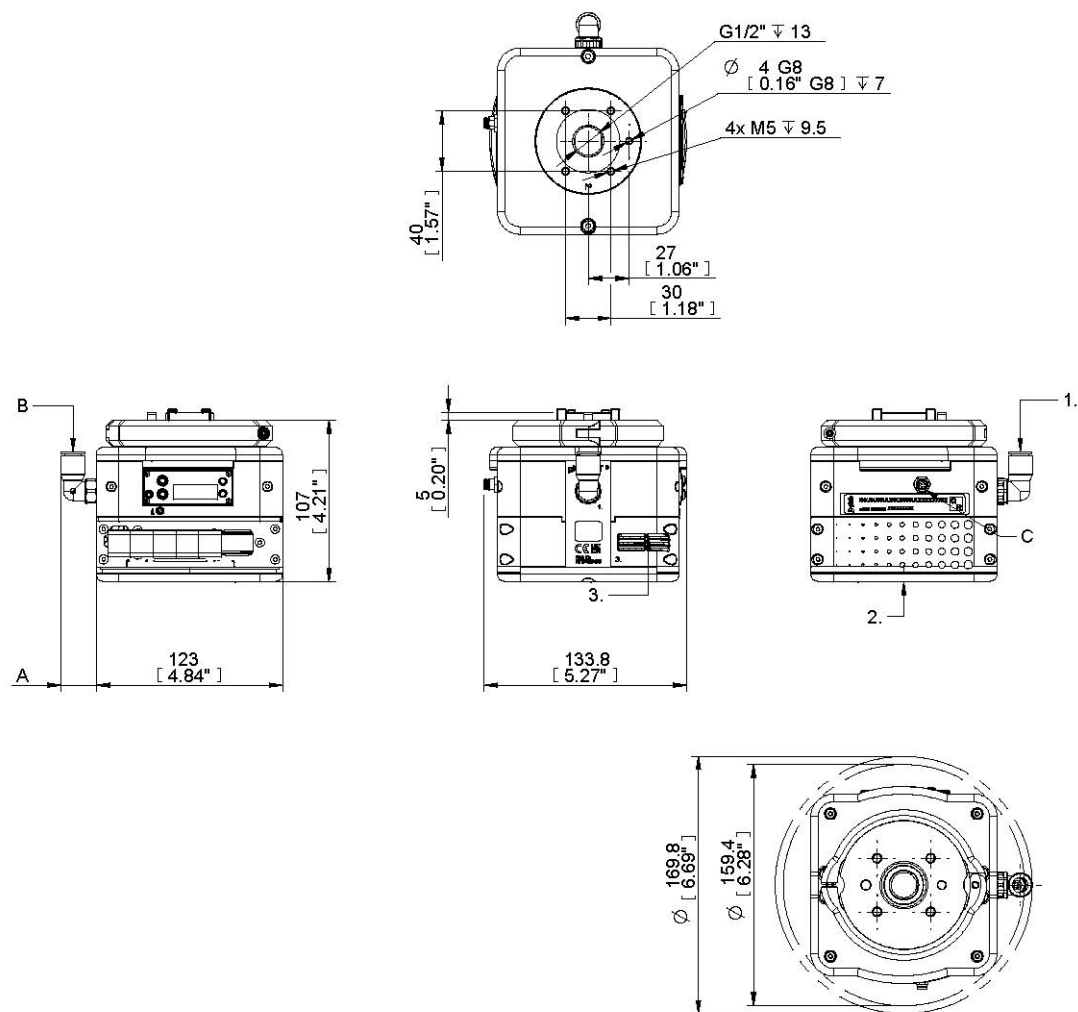
Ciśnienie zasilania Dysza pompy	Zużycie powietrza/ pompa / dysza	Wielkość przepływu powietrza zasysanego (NI/s) przy różnych poziomach podciśnienia (-kPa)									Maksymalne podciśnienie
		0	10	20	30	40	50	60	70	80	
MPa	NI/s										-kPa
0,50 / 0,43	4,42	6,92	6,04	4,82	3,40	2,04	1,22	0,94	0,56	0,20	90

Czas opróżniania

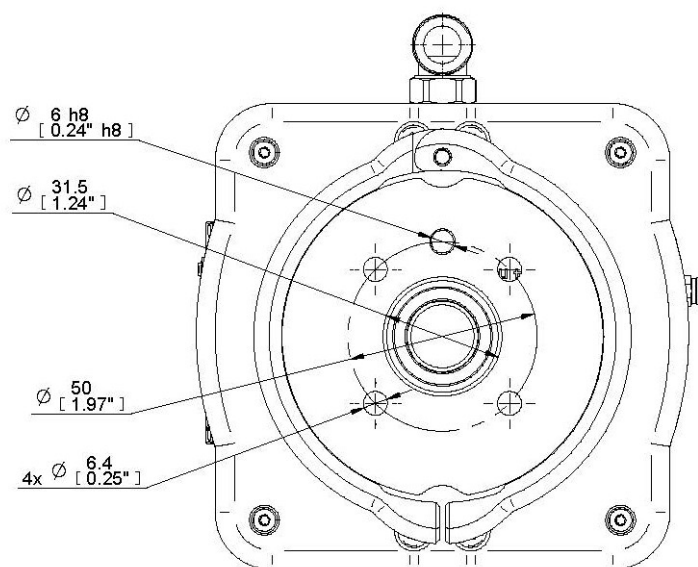
Ciśnienie zasilania Dysza pompy	Zużycie powietrza/ pompa / dysza	Czas opróżniania (s/l) dla osiągnięcia różnych poziomów podciśnienia (-kPa)								Maksymalne podciśnienie
		10	20	30	40	50	60	70	80	
MPa	NI/s									-kPa
0,50 / 0,43	4,42	0,015	0,034	0,058	0,095	0,156	0,249	0,382	0,645	90

Wartości podane w tej specyfikacji są testowane przy (o ile nie podano inaczej):

- Temperatura pokojowa (20°C [68°F] ± 3°C [5.5°F]).
- Standardowe ciśnienie atmosferyczne (101.3 [29.9 inHg] ± 1.0 kPa [0.3 inHg]).
- Wilgotność względna 20-70%.
- Jakość sprężonego powietrza, DIN ISO 8573-1 klasa 4.

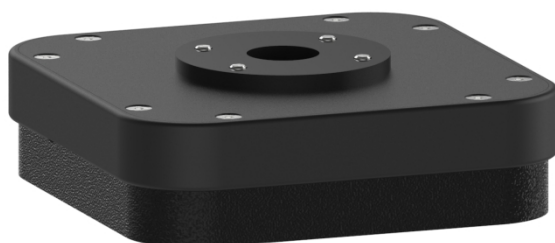


Opis	Jednostka	Wartość	Poz.	Opis
A	mm [in]	25.8 [1.02"]	1	Sprężone powietrze
B	mm	8	2	Podciśnienie
C	-	8-pinowe złącze męskie M8	3	Wylot



ISO 9409-1-50-4-M6

Chwytek piankowy



Features Foam Gripper

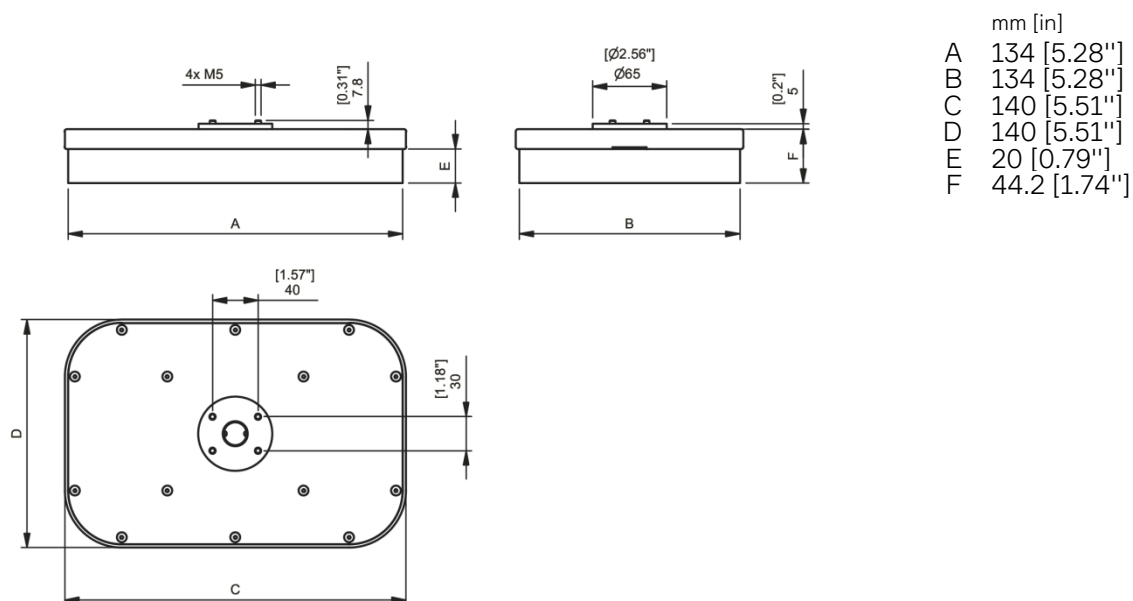
- Chwytki piankowe piCOBOT, opracowane przez firmę Kenos, są wysoce konfigurowalne, aby było je stosować w szerokim zakresie zastosowań związanych z przenoszeniem.
- Skonfiguruj rozmiar i grubość pianki oraz technologię dystrybucji przepływu, aby zoptymalizować chwytak według własnych potrzeb.
- Zawory zwrotne wymagają użycia mniejszej pompy próżniowej i zapewniają utrzymanie odpowiedniego poziomu podciśnienia nawet w przypadku niecałkowitego zakrycia powierzchni chwytaka. Dla przenoszonych materiałów o różnej porowatości zaleca się stosowanie różnych zaworów zwrotnych.

Technical Data Foam Gripper

Opis	Jednostka	Wartość
Temperatura pracy	°C	0-50
Waga	g	559

Materiał	-	PEHD, EPDM, POM, SS, Steel
Material, foam	-	EPDM

Dimensions Foam Gripper



Dane do złożenia zamówienia – Aktualna konfiguracja

Opis piCOBOT® L	Kod produktu PCO.U1.M01.F.422.S221PA.X.8.CC.D.FA
Producent robota	Universal Robots
Interfejs mechaniczny	ISO 9409-1-50 – 4 – M6
Charakterystyki próżniowe	Wysoka wydajność próżni
Model dyszy	SX42 (207-830 Nl/min)
Rzędy dysz	Podwójne
Interfejs komunikacyjny	Standardowe wejście/wyjście
Rodzaj funkcji oszczędzania energii	Automatyczna detekcja poziomu ES (ALD)
Typ przedmuchu	Inteligentny przedmuch (IBO)
Dodatkowe funkcje	Samokontrola przyczepności (SAC)
Jednostka wykrywania próżni	[-kPa]
Wykrywanie próżni	Wyjście analogowe i cyfrowe
Zmieniacz narzędzi	Bez zmieniaacza narzędzi
Przyłącza powietrza	Złączka kątowna „na wcisk” $\varnothing 8$
Konfiguracja zaworu	NZ próżnia + NZ przedmuch
Przewód	Kabel M8-8p kątowny żeński/M8-8p kątowny żeński
Chwytnik	Chwytnik piankowy
Wymiary pianki	140 × 140 × 20 mm, „pick-and-place”