

# Technische Daten



## 6-Achs-Industrieroboter HORST600 lab fast

### Grunddaten

Anzahl der Achsen	6
Maximale Traglast	2 kg <sup>1</sup>
Nennlast	1 kg
Maximale Reichweite	584 mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,05 mm
Schutzart	IP20 <sup>2</sup>
Schallpegel	< 75 dB
Gewicht	ca. 25 kg
Aufstellfläche	382 x 200 mm
Standardfarbe	RAL 9003 (Signalweiss)
Stromversorgung	230 VAC, 50-60 Hz, typisch: 450 W/600 W
Umgebungstemperatur	5-40 °C
Einbaulage	Boden, Wand, Decke

### Achsdaten

Achse	Bewegungsbereich	Geschwindigkeit <sup>3</sup>
1	+/- 171°	450°/s
2	+93° / -39°	150°/s
3	+40° / -174°	240°/s
4	+/- 179°	450°/s
5	+/- 119°	360°/s
6	+/- 300°	360°/s

<sup>1</sup> In Abhängigkeit von Lastabständen und Geschwindigkeit.

<sup>2</sup> Auf Wunsch bis zu IP54 möglich.

<sup>3</sup> Die angegebenen Geschwindigkeiten gelten bei einer Traglast von 1 kg.

## Steuerung und Schnittstellen horstCONTROL

Abmessungen (H x B x T)	313 mm x 174 mm x 446 mm
E/A-Anschlüsse am Schaltschrank	16 Digitaleingänge 14 Digitalausgänge Erweiterung möglich.
E/A-Anschlüsse am Werkzeugflansch	je 2 Digitaleingänge/-ausgänge
E/A Stromversorgung	24 V/3 A an Steuerung 24 V/2 A am Werkzeugflansch
Kommunikation	TCP/IP 100-Mbit/s Ethernet [Web-Interface via HTTP] SiLA
Sicherheitsrelevante Schnittstellen	Not-Halt [Ein- und Ausgang] Sicherheitshalt [Ein- und Ausgang] nach DIN EN ISO 10218-1
Feldbusse	Modbus/TCP Optional: Profinet
Verkabelung HORST	Kabel zwischen Roboter und Steuerung: 3 m
Verkabelung Bediengerät	Kabel zwischen Bediengerät und Steuerung: ca. 5 m / 10 m

## Programmierung horstFX

**Software** horstFX - Benutzeroberfläche: einfache grafische Programmierung, fortgeschrittene textuelle Programmierung und intelligente Features. Updatefähig.

**Bediengerät** 13,3" Touchscreen mit Not-Halt, 3-stufigem Zustimmungstaster und zwei USB-Schnittstellen

**Halterung** Vorrichtung zur Wand-, Tisch- oder Zellenmontage für Bediengerät



fruitcore robotics GmbH T. +49 7531 94599 20  
Macairestraße 3 E. info@fruitcore.de  
78467 Konstanz www.fruitcore-robotics.com

Version: V 200908  
© fruitcore robotics GmbH



# Technische Daten

## 6-Achs-Industrieroboter HORST600 lab STRONG

### Grunddaten

Anzahl der Achsen	6
Maximale Traglast	3 kg <sup>1</sup>
Nennlast	2 kg
Maximale Reichweite	584 mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,05 mm
Schutzart	IP20 <sup>2</sup>
Schallpegel	< 75 dB
Gewicht	ca. 25 kg
Aufstellfläche	382 x 200 mm
Standardfarbe	RAL9003 (Signalweiss)
Stromversorgung	230 VAC, 50-60 Hz, typisch: 450 W/600 W
Umgebungstemperatur	5-40 °C
Einbaulage	Boden, Wand, Decke

### Achsdaten

Achse	Bewegungsbereich	Geschwindigkeit <sup>3</sup>
1	+/- 171°	240°/s
2	+93° / -39°	100°/s
3	+40° / -174°	180°/s
4	+/- 179°	240°/s
5	+/- 119°	160°/s
6	+/- 300°	160°/s

<sup>1</sup> In Abhängigkeit von Lastabständen und Geschwindigkeit.

<sup>2</sup> Auf Wunsch bis zu IP54 möglich.

<sup>3</sup> Die angegebenen Geschwindigkeiten gelten bei einer Traglast von 1 kg.

### Steuerung und Schnittstellen horstCONTROL

Abmessungen (H x B x T)	313 mm x 174 mm x 446 mm
E/A-Anschlüsse am Schaltschrank	16 Digitaleingänge 14 Digitalausgänge Erweiterung möglich.
E/A-Anschlüsse am Werkzeugflansch	je 2 Digitaleingänge/-ausgänge
E/A Stromversorgung	24 V/3 A an Steuerung 24 V/2 A am Werkzeugflansch
Kommunikation	TCP/IP 100-Mbit/s Ethernet [Web-Interface via HTTP] SiLA
Sicherheitsrelevante Schnittstellen	Not-Halt [Ein- und Ausgang] Sicherheitshalt [Ein- und Ausgang] nach DIN EN ISO 10218-1
Feldbusse	Modbus/TCP Optional: Profinet
Verkabelung HORST	Kabel zwischen Roboter und Steuerung: 3 m
Verkabelung Bediengerät	Kabel zwischen Bediengerät und Steuerung: ca. 5 m / 10 m

### Programmierung horstFX

Software	horstFX - Benutzeroberfläche: einfache grafische Programmierung, fortgeschrittene textuelle Programmierung und intelligente Features. Updatefähig.
Bediengerät	13,3" Touchscreen mit Not-Halt, 3-stufigem Zustimmungstaster und zwei USB-Schnittstellen
Halterung	Vorrichtung zur Wand-, Tisch- oder Zellenmontage für Bediengerät



fruitcore robotics GmbH T. +49 7531 94599 20  
Macairestraße 3 E. info@fruitcore.de  
78467 Konstanz www.fruitcore-robotics.com

Version: V 200908  
© fruitcore robotics GmbH