

Technische Daten

Digital Robot HORST1400

Grunddaten

Anzahl der Achsen	6
Maximale Traglast	12 kg (Nennlast 8 kg)
Reichweite	1425 mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,10 mm
Schutzart	IP54
Schallpegel (A)	< 70 dB (A)
Gewicht	ca. 150kg
Stromversorgung	230 VAC, 50-60 Hz Typisch: 500 W
Umgebungstemperatur	5-40 °C



Bedienung

Panel

13,3" Touchscreen mit Not-Halt, 3-stufigem Zustimmaster und zwei USB-Schnittstellen (inkl. Halterung).

Bediensoftware

horstFX

Mit horstFX steht bei der Programmierung des Roboters standardmäßig eine intuitive und komfortabel zu bedienende grafische Benutzeroberfläche zur Verfügung. Des Weiteren können über die textuelle Programmierung ganze Programme oder einzelner Funktionen in JavaScript mit Syntax-Editor erstellt werden.

Bedarfsgerecht kann horstFX durch die leistungsstarke Additional Software Features "Advanced Graphical Features" und "Advanced Interfaces" erweitert werden.

Advanced Graphical Features

Ermöglicht die grafische Programmierung von Palettieranwendungen, die Verwendung der personalisierten Betriebsansicht mit frei belegbaren Makro-Buttons und das Einrichten benutzerdefinierter Koordinatensysteme.

Advanced Interfaces

Ermöglicht den Zugriff auf Modbus, Profinet und die Primärschnittstelle für externe Funktionsaufrufe (XML-RPC).

Die aufgeführten Angaben, Daten und Abbildungen dienen Informationszwecken und stellen keine Zusicherung von Eigenschaften dar. Änderungen vorbehalten. Für den Lieferumfang ist der jeweilige Vertragsgegenstand maßgeblich.

Steuerung und Schnittstellen

Control

Abmessungen (H x B x T)	313 mm x 174 mm x 446 mm
E/A-Anschlüsse am Schaltschrank	20 dig. Eingänge (erweiterbar auf 28) 18 dig. Ausgänge (erweiterbar auf 30)
E/A-Anschlüsse am Werkzeugflansch	je 2 Digitaleingänge/-ausgänge
E/A Stromversorgung	24 V/7 A an Steuerung 24 V/2,5 A am Werkzeugflansch
Kommunikation	TCP/IP 100-Mbit/s Ethernet (Sockets), Primärschnittstelle (XML-RPC)
Sicherheitsrelevante Schnittstellen (jeweils 2 Kanäle)	Not-Halt, Sicherheitshalt [jew. Ein- und Ausgang] nach DIN EN ISO 10218-1; PL d. + 4 konfig. sichere Eingänge + 6 konfig. sichere Ausgänge
Verkabelung HORST	Kabel zwischen Roboter und Steuerung: 3 m
Verkabelung Bediengerät	Kabel zwischen Bediengerät und Steuerung: ca. 5 m