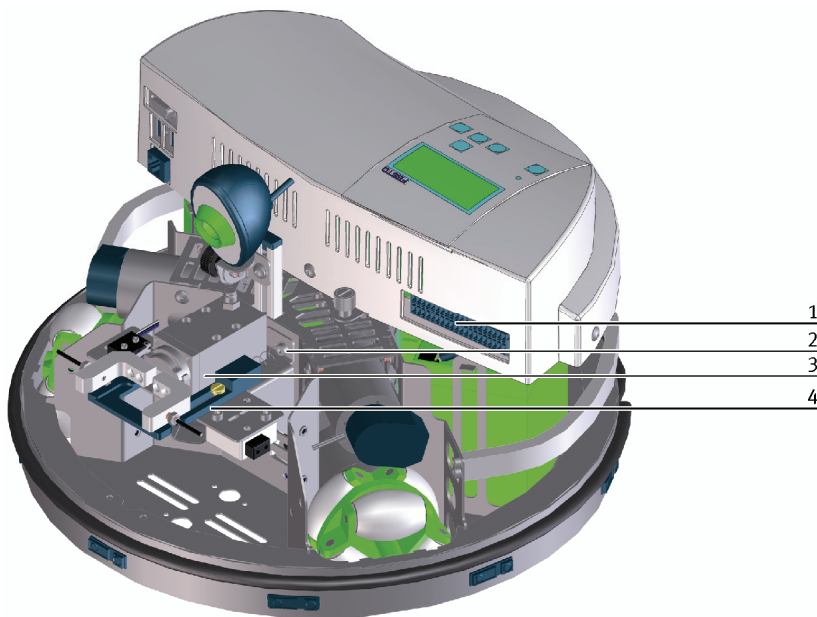


564176

Elektrischer Greifer Electric gripper Pinza eléctrica Pince électrique



Funktion

Mit dem elektrischen Greifer (3) erweitern Sie Robotino® zum Fahrerlosen Transport System (FTS). Die Positionsabfrage (auf/zu) erfolgt über die Auswertung des Motorstroms. Ein Werkstück zwischen den Greiferbacken wird durch eine Lichtschranke erkannt. Fährt Robotino® mit dem Greifer eine Plattform an, wird ein Schieber (4) mit Bestätigungstaster nach hinten geschoben.

Den Greifer können Sie in Robotino®View (ab Version 1.7) direkt ansteuern. Sie finden die aktuelle Version unter <http://www.festo-didactic.de/Service/Robotino>

Mechanischer Anbau

Der Greifer wird mit 4 Schrauben am Robotino® befestigt. Entfernen Sie dazu ggf. die Federn des Schiebers (2).

Function

By adding the electric gripper (3), you can turn the Robotino® into an Automated Guided Vehicle (AGV). The position (open/closed) of the gripper is detected by an evaluation of the motor current. The presence of a workpiece between the gripper jaws is detected by a light barrier. When Robotino® contacts a platform with its gripper, a slide (4) with an acknowledgement switch is pushed backwards.

You can directly control the gripper using Robotino®View (version 1.7 and up). Please find the current version at <http://www.festo-didactic.com/int-en/services/robotino/>

Mechanical installation

The gripper is mounted on the Robotino® by four bolts. To do this, remove the springs from the slide (2) if necessary.

Funcionamiento

Con la pinza eléctrica (3), se amplía el Robotino® para obtener un sistema de transporte de guiado automático (AGV, según las siglas en inglés). La detección de posiciones (abierto/cerrado) se realiza mediante la corriente del motor. La presencia de una pieza en la pinza se detecta mediante una barrera de luz. Si Robotino® se acerca con la pinza a una plataforma, se desplaza hacia atrás una corredera (4) con pulsador de accionamiento.

Puede controlar directamente la pinza utilizando Robotino®View (versión 1.7 y superior). Hallará la versión actual en <http://www.festo-didactic.com/int-es/servicios/robotino/>

Parte mecánica

La pinza se fija al Robotino® con cuatro tornillos. En caso necesario, retire los muelles de la corredera (2).

Conception

La pince électrique (3) complète Robotino® pour en faire un système de manutention sans conducteur. La détection de position (ouverte/fermée) s'effectue par analyse du courant de moteur. La présence d'une pièce entre les mors est détectée par une barrière lumineuse. Lorsque Robotino® atteint avec la pince une plateforme, un poussoir (4) muni d'un contact, est repoussé vers l'arrière.

La pince peut être directement pilotée sous Robotino®View (Version 1.7 et suivantes). Vous trouverez la dernière version en date sous <http://www.festo-didactic.com/int-fr/services/robotino/>

Montage mécanique

La pince se fixe sur Robotino® avec quatre vis. Retirez si nécessaire les ressorts du poussoir (2).

Elektrischer Anschluss

Schließen Sie den Bestätigungstaster und die Lichtschranke über den 20poligen Stecker (1) an digitale Eingänge des Robotino®s an (z.B. DI1 und DI2). Der Motor des Greifers wird an den 4. Motorcontroller angeschlossen. Entfernen Sie dazu beide Akkus. Hinter dem rechten Akku befindet sich eine freie, zweipolige Schraubklemme (X15). Kabelfarbe braun (+) links, Kabelfarbe blau (-) rechts anschließen.

Electrical connection

Connect the acknowledgement switch and the light barrier to digital inputs of the Robotino® (e.g. DI1 and DI2) by means of the male 20-pin connector (1). The gripper motor should be connected to the 4th motor controller. To do this, remove both rechargeable batteries. Behind the right-hand battery you will find a free twin screw terminal (X15). Connect up the brown cable (+) to the left-hand terminal and the blue cable (-) to the right-hand terminal.

Conexión eléctrica

Conecte el pulsador de accionamiento y la barrera de luz a las entradas digitales de Robotino® utilizando el conector de 20 contactos (1); (p. ej. DI1 y DI2). El motor de la pinza se conecta al cuarto controlador. Para ello, retire las dos baterías recargables. Detrás de la batería del lado derecho se encuentra un borne atornillable libre, de dos contactos (X15). Conectar el cable marrón (+) en el lado izquierdo y el cable azul (-) en el lado derecho.

Connexion électrique

Connectez le contact et la barrière lumineuse à l'aide du connecteur à 20 pôles (1) aux entrées TOR de Robotino® (DI1 et DI2 p. ex.). Le moteur de la pince est connecté au 4e contrôleur de moteur. Retirez pour ce faire les deux accumulateurs. Un bornier à vis à deux pôles libres (X15) se trouve derrière l'accumulateur droit. Raccordez le conducteur marron (+) à gauche, le conducteur bleu (-) à droite.

Technische Daten	Technical data	Datos técnicos	Caractéristiques techniques	
Greiferhub	Gripper stroke	Carrera de la pinza	Course de la pince	4 mm
Durchmesser Werkstück	Workpiece diameter	Diámetro de piezas	Diamètre de pièce	40 mm
Max. Werkstückgewicht	Max. workpiece weight	Peso máx. de la pieza	Poids max. de la pièce	700 g
Greifkraft	Gripper force	Fuerza de sujeción	Force de préhension	140 N
Schließzeit/Öffnungszeit	Closing/opening time	Tiempo abrir/cerrar	Temps d'ouverture/fermeture	2 s
Betriebsspannung	Power supply	Tensión de funcionamiento	Tension de service	24 V DC
Max. Strom	Max. current	Intensidad máx	Courant max.	140 mA
Max. Einschaltdauer	Max. duty cycle	Tiempo de utilización	Facteur de marche	50 % ed á 10 s
Änderungen vorbehalten Subject to change Reservado el derecho de modificación Sous réserve de modifications				

