



Parallelroboter, ideal geeignet für den Einsatz in den Branchen Lebensmittel und Getränke, Pharma und Gesundheitswesen

- Ethernet-Fähigkeit zur Steuerung des Roboters über die vertraute Programmiersprache (IEC 61131-3) der NX/NJ-Maschinen-Controller
- Durch in den Roboter eingebauten Verstärker und Controller wird die Anzahl der benötigten Kabel verringert
- Mitlauffunktion bis zu einer Förderbandgeschwindigkeit von 1,4 m/s
- Ausgelegt für eine hohe Nutzlast zur Unterstützung von Mehrhandanwendungen (Aufnahme mehrerer Teile)
- Verringerte Montagekosten und geringere Robotervibrationen
- 1130 mm Arbeitsbereich
- bis zu 8 kg max. Nutzlast
- Schutzklasse IP65^{*2}

Bestellinformationen

Typ	Übersicht	Zweck	Mitgeliefertes Zubehör	Bestellbezeichnung	
Hornet 565	3 Achsen	Roboter + eAIB mit vollintegrierter Steuerung	Typisch für den Einsatz in Einzelrobotersystem	• XSYS-Kabel mit Anschlüssen, 2 m (13323-000)	17201-45600
	3 + 1 Achsen			• Bedienfeldsatz (90356-10358)	17201-45604
Hornet 565 Add-On	3 Achsen	Roboter + eAIB mit erforderlichen Anschlusskabeln	Typisch als Ergänzung zu Systemen mit einem vorhandenen SmartController EX für den Aufbau von Multi-Roboter-Systemen	• XSYS-Kabel mit Anschlüssen, 2 m (13323-000)	17203-45600
	3 + 1 Achsen			• XSYS-Kabel, 5 m (11585-000) • DB9-Splitter (00411-000) • 1394-Kabel mit Sicherungen, 5 m (13632-045) • eV+ Lizenz für Verbindung zum Controller (14529-103)	17203-45604

Hinweis: OMRON bietet noch weitere Ausführungen an. Einzelheiten erhalten Sie beim OMRON-Vertrieb.

Optionen

Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt „Optionen für Roboter Hornet/Quattro/Viper/Cobra/eCobra“.

Spezifikationen

Produktbezeichnung		Hornet	
Größe		565	
Typ		3 Achsen	3 + 1 Achsen
Bestellbezeichnung		1720□-45600	1720□-45604
Achsenzahl		3	4
Befestigung		Invertiert	
Arbeitsbereich	X-, Y-Achse (Hub)	1130 mm	
	Z-Achse (Hub)	425 mm	
	θ-Achse (Rotationswinkel)	–	±360°
Maximale Nutzlast		8 kg	3 kg
Wiederholgenauigkeit		±0,10 mm	
Zykluszeiten, dauerhaft (bei 20 °C Umgebungstemperatur)	Nutzlast 0,1 kg	0,32 s ^{*1}	0,35 s ^{*1}
	Nutzlast 1,0 kg	0,34 s ^{*1}	0,37 s ^{*1}
	Nutzlast 3,0 kg	0,38 s ^{*1}	0,42 s ^{*1}
Spannungsversorgung		24 V DC: 6 A 200 bis 240 V AC: 10 A, einphasig	
Schutz	Basis	IP65 ^{*2}	
	Plattform	IP67	
Umgebungsbedingungen	Umgebungstemperatur	1 bis 40 °C	
	Luftfeuchtigkeitsbereich	5 % bis 90 % (ohne Kondensatbildung)	
Gewicht		52 kg	
Basiskonfiguration	Steuerung	eAIB	
	Integrierte E/A (Ein-/Ausgänge)	12/8	
	Förderband-Mitlaufeingang	2	
	Serielle RS-232C-Kommunikationsschnittstelle	1	
	Programmierungsumgebung	ACE, PackXpert, PLC	
	ACE Sight	Ja	
	ePLC Connect	Ja	
	ePLC I/O	Ja	
AnschlieÙbar an Controller ^{*3}		SmartController EX, NX/NJ-Serie ^{*4}	

^{*1} Adept-Zyklus in mm (25/305/25).

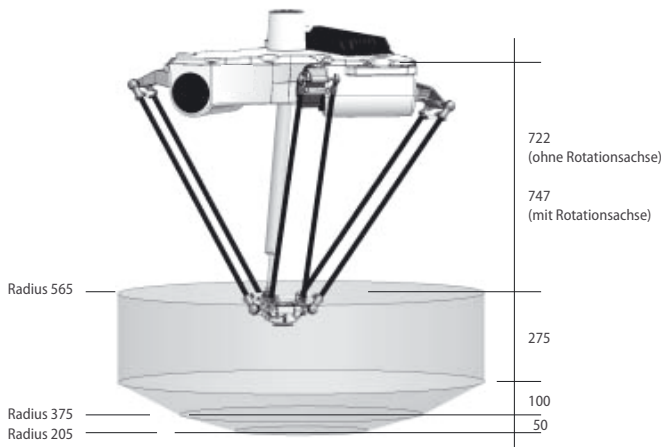
^{*2} IP67: Arme und Plattform, IP65: Unterseite des Roboters, IP20: Oberseite des Roboters, IP65: Oberseite des Roboters (mit optionaler Abdeckung).

^{*3} Wählen Sie einen für Ihre Anwendung geeigneten Controller.

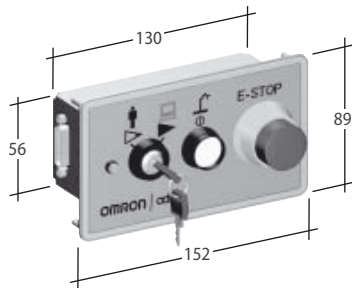
^{*4} Für die Verbindung mit der NX/NJ-Serie ist Roboterversion 2.3.C5 erforderlich.

Abmessungen

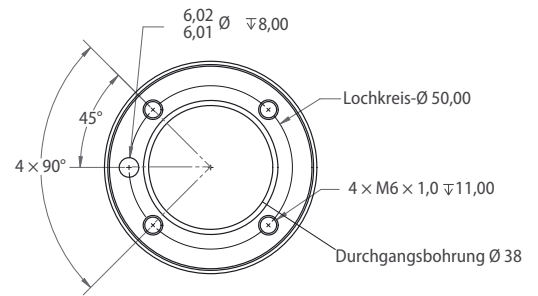
Hornet 565



Bedienfeld



Flansch



Platzbedarf

