

SM Robotertechnik & Automation GmbH bietet mit seinen **Flex Duo** und **FLEX TWIN** Systemen Zweistationsanlagen die *flexibel* ausgerüstet werden können.

Die Systeme sind in Zwei Zonen aufgeteilt um eine effizienten Arbeitsablauf herzustellen.

Flex Duo Systeme

Ein Roboter zwei Arbeitszonen.

FLEX TWIN Systeme

Zwei Roboter zwei Arbeitszonen.

SM Maschinenbau Grundzellen *Flex DUO*

Ausgerüstet mit *einem Roboter Zwei Zonen*



Zweistationsanlagen mit dem identischen Grundaufbau und dennoch in unterschiedlichen Varianten.

Flex DUO ist mit einem Roboter Kawasaki RA ausgerüstet. Die Schweißstische sind rechts und links angeordnet. Die Bestückung erfolgt im Wechselablauf. Eine Zonentrennung ist über Lichtschranken und Hubtüren möglich.



FLEX DUO mit Tischtypen für ihren Bedarf

SM Maschinenbau Grundzellen *Flex TWIN*

Ausgerüstet mit *Zwei Robotern Zwei Zonen*

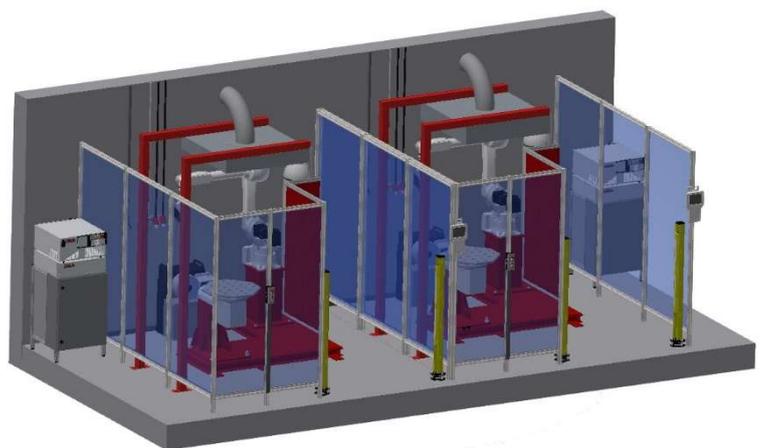


Zweistationsanlagen mit dem identischen Grundaufbau und dennoch in unterschiedlichen Varianten.

Autark arbeitende Systeme
In jedem System ist ein Roboter mit einem getrennten Tisch verbaut.



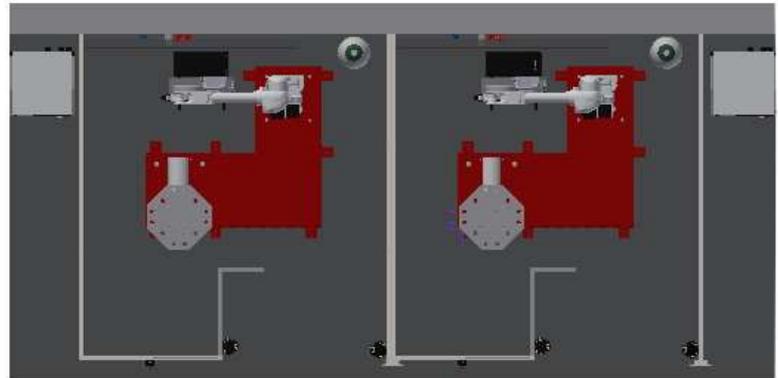
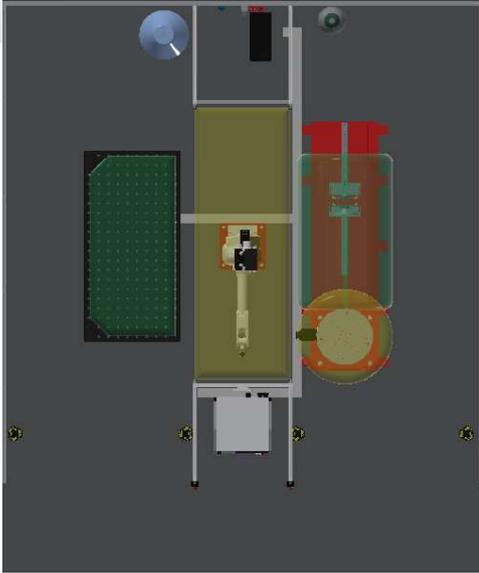
Die **Unabhängigkeit** bietet den Vorteil der Verfügbarkeit. Wird eine Station gewartet oder hat einen Ausfall bei defektem Schlauchpaket arbeitet die zweite Station in vollem Umfang weiter und sichert **ihre Lieferfähigkeit**.



FLEX TWIN Bei **Ausfall** immer noch **50 % Produktion**

Varianten der Schweißtische

Jede Station mit eigenem Tischtyp



TWIN Systeme

DOU Systeme

Lochtische Raster



16 mm
22 mm
28 mm

Vertikale Drehachse



Horizontale Drehachse



Dreh-Kippachse



Wender mit Gegenlager



Wender mit verstellbarem Gegenlager



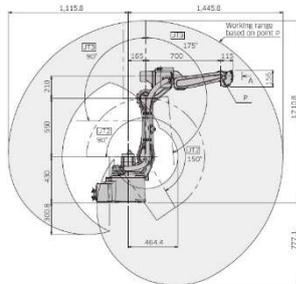
Drehkipptisch mit verstellbarem Gegenlager



FLEX DUO/TWIN mit Tischtypen für ihren Bedarf

Robotervarianten *Flex DUO/TWIN*

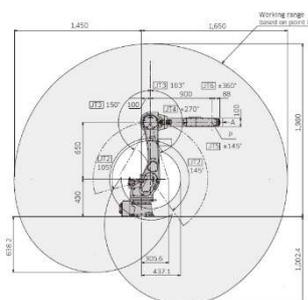
BA 6 Hohlwellenausführung



BA006N SPEZIFIKATIONEN

Typ	Gelenkarmroboter
Freiheitsgrade	6
Maximale Nutzlast (kg)	6
Maximale Reichweite (mm)	1445
Positionswiederholgenauigkeit	±0,06

RA 6 Achsroboter ARC



RA006L SPEZIFIKATIONEN

Typ	Gelenkarmroboter
Freiheitsgrade	6
Maximale Nutzlast (kg)	6
Maximale Reichweite (mm)	1650
Positionswiederholgenauigkeit	±0,03

Steuerung Controller



E01 Universal Controller
Handbediengerät Light Version
W550 × D580 × H278
Ableitstrom: Maximal 100 mA

Schweißtechnische Ausrüstungen



KEMPARC Serie

MIG/MAG

Gasgekühlte Anlag 350/450 Amp.

Koffer DT 400

Armmontage

Interface analog/Ethernet BUS 8 BIT

Optiona Wasserkühler Cool10



A7 Serie

MIG/MAG

Gasgekühlte Anlag 350/450 Amp.

Koffer DT 400

Armmontage

Interface BUS 16 BIT

Optional Wasserkühler Cool10 A



Mastertig gasgekühlt/wassergekühlt

**TID DC Anlage der neuen Generation
300 Amp DC**

Optional AC/DC



**Schweißtechnische Ausrüstungen anderer Hersteller mit
entsprechendem Interface ist jederzeit möglich**

Einfacher Aufbau der Vorrichtung

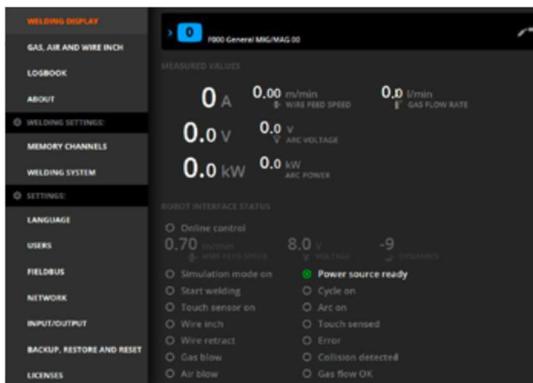


schnelle Einrichtung, Bauteile mit einfachen Spannmitteln zu fixieren Siegmund Spansystem

Wiederholbares Einlegen

Sehr einfache Programmierung
Zugängiger übersichtlicher Raum für Programmierungen

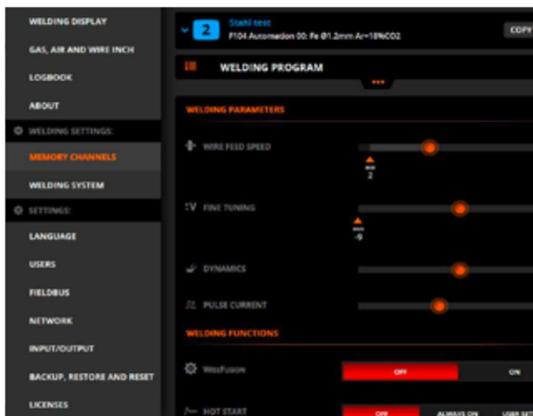
Hohlwellenbrenner BA Version



MIG/MAG Kennlinien mit Sonderlichtbögen verfügbar

Browserbasierte Einstellungen der Stromquelle (MIG/MAG A7 Version)

Alle wichtigen Informationen über WLAN verfügbar



Übersichtliche IST Wert überwachung der Schweißparameter

Optional mit Trend Manager ausrüstbar

Optionen und Standards

Kompakte Zellen effizientes Arbeiten



SM Automation GmbH

Siemensstraße 14

79331 Teningen / Nimburg

Telefon: +49 7663 9443 0

Telefax: +49 7663 9443 33

Mail: info@sm-automation.de

Internet: www.sm-automation.de

Gerüstet für die Zukunft