

MAXOLUTION® Parallelarm-Kinematik-Kit Auslegungsvorlage MAXOLUTION® Parallel arm kinematics kit calculation sheet

Vertriebsstelle SEW-EURODRIVE/ office SEW-EURODRIVE

Kundendaten / customer information

Firma / Company _____

Name _____

Straße / Street _____

Ort / City _____

Telefon / Phone _____

E-Mail _____

Gesprächspartner / correspondent

Visitenkarte anheften oder ausfüllen /
Attach business card or fill out

Applikationsdaten / application information

Maschinentyp/ -beschreibung / Machine type/ description _____

Anzahl von Kinematiken pro Maschine / Number of kinematics per machine _____

Prototyp/ prototype Ja / Yes Nein / No

Durchschnittliche Anzahl an Maschinen pro Jahr / Average number of machines per year _____

Roboter Typ / robot type D2 D4 or D5

Anzahl der Achsen / number of axis: _____

A – Weglänge / Path length: _____

B – Minimale vertikale Ausgangslänge¹ / Minimum vertical start length¹: _____

C – Minimale vertikale Endlänge¹ / Minimum vertical end length¹: _____

D – Minimale Z-Höhe² / Minimum Z height²: _____

E – Höhendifferenz zwischen Aufnahme- und Ablageposition /
Difference in height between pick up and place position: _____

Aufnahmezeit Produkt / Pick up time product: _____

Ablagezeit Produkt / Place time product: _____

Wo wird das Produkt entnommen? / Where is the product taken: _____

Rotation / rotation? Ja / Yes Nein / No

Falls ja, bis zu welchem Grad? / If yes, how many degrees? _____ ° maximal / maximum

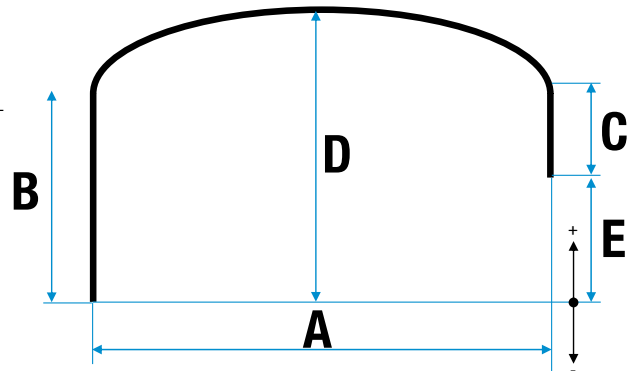
Tragkraft Produkt / Payload product: _____

Trägheit Produkt (nur mit Rotation) / Inertia product (only with rotation): _____

Tragkraft Greifer / Payload gripper: _____

Trägheit Greifer (nur mit Rotation) / Inertia gripper (only with rotation): _____

Geforderte Durchsatzzeit (von Aufnahme- bis Ablageposition) / Required cycle time (Pick-Place-Back To Pick): _____



¹ Die vertikale Anfangs-/Endlänge ist die Mindestlänge, die erforderlich ist, um eine Kollision mit einem Objekt in der Nähe der Aufnahme-/Ablageposition zu verhindern. Beachten Sie, dass eine große vertikale Anfangs-/Endlänge die maximal erreichbare Durchsatzzeit erheblich reduziert.

The vertical start/end length is the minimum length needed to prevent a collision with an object close to the product pick/place position. Take note that a large vertical start/end length considerably reduces the maximum reachable cycle time.

² Die minimale Höhe, um eine Kollision mit einem Objekt zu verhindern. Codian Robotics wählt die optimale Z-Höhe für die Anwendung aus.

The minimum height to prevent a collision with an object. Codian Robotics will chose the optimum Z height for the application.

