

unirobot®

Automatisierungssysteme



## unirobot Portal Miyano BNA-42 S / BNA-42 C

**Be- und Entladesystem mit Werkstückträgermagazin  
(lieferbar mit 2, 3, oder 4 Aufnahmen für Werkstückträger)**

Das Be- und Entladesystem unirobot Portal ist speziell für die platzsparende Automation bestimmter Werkzeugmaschinen konzipiert. Auf diesen Seiten stellen wir Ihnen das System für Drehmaschinen des Typs Miyano BNA-42 vor. Es ist mit einem modernen, horizontal verfahrbaren 6-Achs-Industrieroboter ausgestattet, der das Werkstückhandling mittels eines werkstückspezifischen Greifersystems übernimmt.

Die Roboterzelle wird über der Werkzeugmaschine montiert. Hierdurch wird ein minimaler Platzbedarf benötigt.

Ein verwindungssteifes Stahlgrundgestell bildet die Basis für alle Auf- und Einbauten in der Roboterzelle. Die Roboterzelle ist rundum mit einer Schutzverkleidung versehen. Drei Türen ermöglichen den Zugang zur Roboterzelle bzw. zur Werkzeugmaschine.

Für die Zu- und Abführung der Werkstücke werden Werkstückträger im Format max. 600 x 400 mm eingesetzt. Auf pneumatisch verfahrbaren Schublade werden die Werkstückträger dem Roboter zur Entnahme und zum Einlegen der Werkstücke zugeführt. Je nach Werkstückhöhe lässt sich die Roboterzelle mit 2 bis 4 Schubladen konfigurieren (P2P, P3P oder P4P).

Die Robotersteuerung ist in das Grundgestell integriert, so dass die Abmessungen für die gesamte Einheit nur 3.300 x 1.400 mm betragen. Zieht man hiervon die ohnehin benötigte Fläche für die Werkzeugmaschine mit Späneförderer ab, ergibt sich für das Handling eine Fläche von nur 0,75 m<sup>2</sup>.

Die Bedienung und Programmierung aller Funktionen der Roboterzelle erfolgt über ein kompaktes anwenderfreundliches Programmierhandgerät mit Touchscreen.



# unirobot Portal Miyano BNA-42 S / BNA-42 C

Be- und Entladesystem mit Werkstückträgermagazin (2, 3, oder 4 Werkstückträgeraufnahmen)

## Technische Daten:

### Abmessungen und Gewicht

Abmessungen (L x B x H)	3.300 x 1.400 x 2.625 mm
Platzbedarf (L x B)	4.000 x 3.500 mm
Gewicht (ohne Verpackung)	800 kg

### Elektrische Daten

Betriebsspannung	3 x 400 V, 50 Hz
Steuerspannung	24 V DC
Leistungsaufnahme	max. 1,5 kVA

### Roboter

Typ	YASKAWA MH5LF
Achsen	6
Maximale Traglast	5 kg
Arbeitsradius	max. 895 mm
Wiederholgenauigkeit	± 0,03 mm

### Werkstücke

Handling	Pneumatisch durch Greifen oder Saugen (weitere Möglichkeiten auf Anfrage)
Werkstückgewicht	max. 2,5 kg (abhängig vom Greifersystem)

### Werkstückträger

Handling	Schubladenprinzip - pneumatisch angetrieben
Maximale Beladungshöhe (Werkstückträger und Werkstücke):	unirobot P2P: 2 x 195 mm unirobot P3P: 3 x 115 mm unirobot P4P: 4 x 75 mm
Abmessungen	max. 600 x 400 mm
Gewicht (mit Werkstücken)	max. 50 kg

### Zusatzoptionen

Wendestation	zum Wenden bzw. Umgreifen der Werkstücke
Messteilschleuse	zur Qualitätssicherung
Entgraten	Nebenzeiten nutzen
Messen	100 % Kontrolle
Markieren	z.B. Laserbeschriften
Reinigen	Abblasen, Tauchbecken etc.
GSM-Modul	Benachrichtigung per SMS bei Störungen

Weitere Optionen auf Anfrage möglich.

