

Hornet 565

식품, 약품, 의료품 업계에 최적의 패러럴 로봇

- Ethernet을 통해 머신 오토메이션 컨트롤러 NJ/NX/NY 시리즈에서 사용해 왔던 친숙한 프로그래밍 언어(IEC 61131-3)로 로봇 제어가 가능
- 로봇에 서보 앰프와 컨트롤러를 내장하여 배선 절감화
- 컨베이어 속도 1.4m/s까지 추종 가능
- 멀티 핸드(여러 개를 한번에 피킹)에 대응하기 위해 가반 무게를 높게 설계
- 고속 컨베이어 위에서도 고속으로 Pick&Place
- 설치 비용 절감과 로봇의 진동 감소
- 가동 범위 최대 직경 1130mm
- 가동 범위 수직 방향 425mm
- 최대 가반 무게 8kg
- 본체 무게 52kg



사양

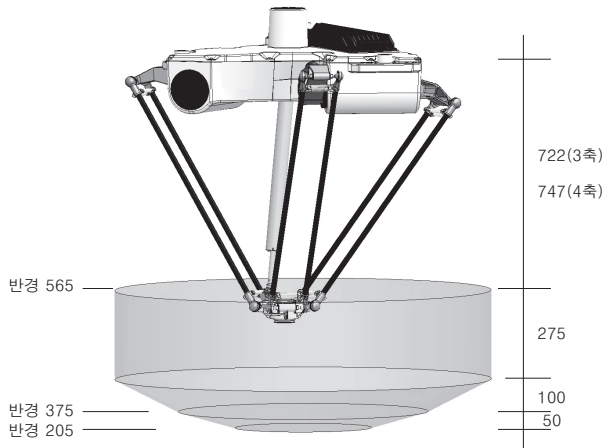
| 상품명 | | Hornet | | | | |
|---|-------------------------|-------------------------------------|-------------|-------------|-------------|------|
| | 사이즈 | 565 | | | | |
| | 축 수 | 3축 | | 4축 | | |
| | IP | 표준 | IP65/67 | 표준 | IP65/67 | |
| 형식 | | 1720□-45600 | 1720□-45610 | 1720□-45604 | 1720□-45614 | |
| 설치 방법 | | 천장 설치 타입 | | | | |
| 가동 범위 | X, Y축(스트로크) | 1130mm | | | | |
| | Z축(스트로크) | 425mm | | | | |
| | θ 축(회전 각도) | - | | ±360° | | |
| 최대 가반 무게 | | 8kg | | 3kg | | |
| 반복 정밀도 | | ±0.10mm | | | | |
| 사이클 타임 (연속 동작 제한 없음) (20°C로 일정한 경우) | 가반 무게 0.1kg | 0.32s *1 | | 0.35s *1 | | |
| | 가반 무게 1.0kg | 0.34s *1 | | 0.37s *1 | | |
| | 가반 무게 3.0kg | 0.38s *1 | | 0.42s *1 | | |
| 전원 사양 | | DC 24V: 6A AC 200~240V: 10A, 단상 | | | | |
| 보호 구조 | 본체 | 윗면 | IP20 | IP65 | IP20 | IP65 |
| | | 바닥면 | IP65 | | | |
| | 구동체, 암 | IP67 | | | | |
| 사용 환경 | 사용 주위 온도 | 1~40°C | | | | |
| | 사용 주위 습도 | 5~90%(결로되지 않을 것) | | | | |
| 무게 | | 52kg | | | | |
| 기본 구성 | 컨트롤러 | eAIB | | | | |
| | 표준 탑재 I/O(Input/Output) | 12/8 | | | | |
| | 컨베이어 트래킹 입력 | 2 | | | | |
| | RS-232C 시리얼 통신 포트 | 1 | | | | |
| | 제어 환경 | ACE, PackXpert, ePLC | | | | |
| | ACE Sight | ○ | | | | |
| | ePLC 접속 | ○ | | | | |
| 접속 컨트롤러 *2 | | SmartController EX, NJ/NX/NY 시리즈 *3 | | | | |

*1. Adept cycle(25mm 상승, 305mm 수평 이동, 25mm 하강)
 *2. 컨트롤러는 용도에 맞춰 선택해 주십시오.
 *3. NJ/NX/NY 시리즈와 접속하는 경우에는 로봇 버전 2.3.C 이상이 필요합니다.

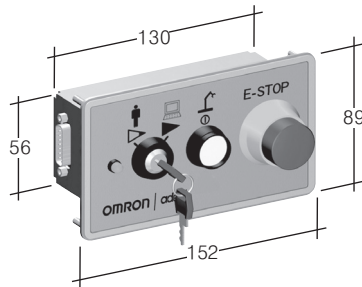
외형 치수

(단위: mm)

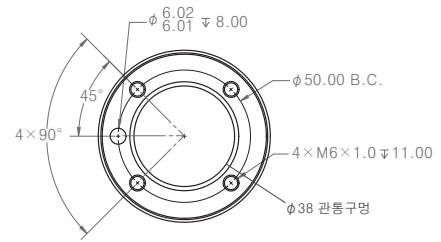
Hornet 565



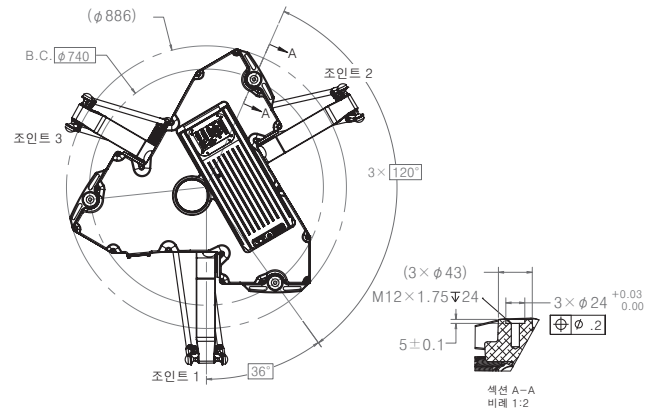
Front Panel



플랜지



풋 프린트



로봇 세트 형식/부속품

| 타입 | Hornet | | Hornet (Add on) | |
|------------------|---|---|--|--|
| | 표준 | IP65/67 | 표준 | IP65/67 |
| Hornet 565 3축 | 17201-45600 | 17201-45610 | 17203-45600 | 17203-45610 |
| Hornet 565 4축 | 17201-45604 | 17201-45614 | 17203-45604 | 17203-45614 |
| 개요 | Robot, eAIB(컨트롤러 내장 앰프) | | Robot, eAIB(컨트롤러 내장 앰프), 각종 접속 케이블 | |
| 용도 | 로봇 단품으로 사용하기 위한 세트 형식 | | 다수의 로봇 시스템을 구성하기 위해 기존의 SmartController EX에 로봇을 추가하기 위한 세트 형식 | |
| 부속품 | <ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리(13323-000) Front panel (90356-10358) | <ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리(13323-000) Front panel (90356-10358) 케이블 썬 키트 (08765-000) | <ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리(13323-000) eAIB XSYS 케이블 (11585-000) DB9 splitter(00411-000) IEEE 1394 케이블 (13632-045) eV+ license to connect to controller(14529-103) | <ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리(13323-000) eAIB XSYS 케이블 (11585-000) DB9 splitter(00411-000) IEEE 1394 케이블 (13632-045) eV+ license to connect to controller(14529-103) 케이블 썬 키트 (08765-000) |