

# R-2000iB SERIE

	Robotermodell	Steuerung	Gesteuerte Achsen	Max. Traglast am Handgelenk [kg]	Wiederholgenauigkeit [mm]	Gewicht der Mechanik [kg]	Max. Reichweite [mm]	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment [Nm] / Trägheit [kgm²]	A5 Moment [Nm] / Trägheit [kgm²]	A6 Moment [Nm] / Trägheit [kgm²]	Schutzart
								A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				
<b>R-2000iB</b>	100H	R-30iA	5	100	± 0.2	1150	2655	360	136	362	250	720	—	130	130	130	170	360	—	441/39.2	245/15.7	—	Handgelenk & A3 Arm IP67, Rest IP54 (IP66 Standard für Antriebsstrang), Version für raue Umgebung erhältlich
	125L		6	125	± 0.2	1190	3005	360	136	353	720	250	720	110	110	110	170	170	260	588/58.8	588/58.8	343/22.5	
	150U		6	150	± 0.2	1070	2655	360	136	362	720	250	720	110	85	110	150	150	220	833/78.4	833/78.4	421/40.2	
	165F		6	165	± 0.2	1170	2655	360	136	362	720	250	720	110	110	110	150	150	220	921/78.4	921/78.4	461/40.2	
	165R		6	165	± 0.3	1480	3095	360	185	365	720	250	720	110	100	110	150	150	220	921/78.4	921/78.4	461/40.2	
	170CF		6	170	± 0.15	800	1520	360	190	332	720	250	720	110	110	110	150	150	220	921/78.4	921/78.4	461/40.2	
	175L		6	175	± 0.3	1260	2852	360	136	356	720	250	720	95	90	95	120	120	190	1225/225	1225/225	706/196	
	185L		6	185	± 0.3	1290	3060	360	136	344	720	250	720	95	85	88	120	120	190	1225/225.4	1225/225.4	706/196	
	200R		6	200	± 0.3	1540	3095	360	185	365	720	250	720	90	85	95	120	120	190	1333/141.1	1333/141.1	706/78.4	
	210F		6	210	± 0.3	1240	2655	360	136	362	720	250	720	95	90	95	120	120	190	1333/141.1–225	1333/141.1–225	706/78.4–196	
	250F		6	250	± 0.3	1270	2655	360	136	357	720	250	720	95	85	88	120	120	190	1382/225.4	1382/225.4	715/196	
	100P		6	100	± 0.3	1560	3500	360	185	365	720	250	720	110	90	110	120	120	190	980/225.4	980/225.4	706/196	
	165EW		6	165	± 0.3	1400	2650	360	135	208	720	250	440	105	90	105	130	130	210	1075/97.8	1075/97.8	461/40.2	
	200EW		6	200	± 0.3	1510	2650	360	135	208	720	250	440	90	85	90	110	110	155	1411/136.8	1411/136.8	686/58.8	

**Reichweite**

**Gewicht**

**Innerhalb der R-2000iB Serie sind 14 Varianten verfügbar:**

- R-2000iB/100H: 100 kg, 5-Achs-Roboter für Palletieranwendungen
- R-2000iB/100P: Sockelmontage, große Reichweite zur Verketzung von Pressen, 100 kg Traglast
- R-2000iB/125L: Langarmversion, 125 kg Traglast
- R-2000iB/150U: Überkopfmontage, 150 kg
- R-2000iB/165F: Standardversion, 165 kg Traglast
- R-2000iB/165R: Sockelmontage, 165 kg Traglast
- R-2000iB/170CF: Kurzarmversion, 170 kg Traglast
- R-2000iB/175L: Langarmversion, 175 kg Traglast
- R-2000iB/185L: Langarmversion, 185 kg Traglast
- R-2000iB/200R: Sockelmontage, 200 kg Traglast
- R-2000iB/210F: Standardversion, 210 kg Traglast
- R-2000iB/250F: Standardversion, 250 kg Traglast
- R-2000iB/165EW: integriertes Schlauchpaket für Punktschweißanwendungen von Achse 1 bis 6, 165 kg Traglast
- R-2000iB/200EW: integriertes Schlauchpaket für Punktschweißanwendungen von Achse 1 bis 6, 200 kg Traglast

DIE R-2000iB ROBOTERSERIE GEHÖRT ZU DEN ERFOLGREICHSTEN ROBOTERTYPEN WELTWEIT. DIE GROSSE BANDBREITE DER VERFÜGBAREN TRAGLASTEN VON 100 KG BIS 250 KG SOWIE DIE HOHE LEISTUNGSFÄHIGKEIT STELLEN DIE IDEALE LÖSUNG FÜR EINE VIELZAHL VON ANWENDUNGEN DAR. ALLE VARIANTEN DER R-2000iB SERIE SIND FÜR BODENMONTAGE VERFÜGBAR.

## » EIGENSCHAFTEN UND VORTEILE

### Die R-2000iB Serie ist die ideale Lösung für:

- Punktschweißen in der Automobilindustrie
- Materialhandhabung
- Palettieren
- Maschinen Be- und Entladung
- Handhabung an Druckgußmaschinen
- Montage/Bestücken
- Abdichten, Kleben



R-2000iB/100H  
R-2000iB/125L  
R-2000iB/265F  
R-2000iB/170F  
R-2000iB/175L  
R-2000iB/185L  
R-2000iB/210F  
R-2000iB/250F



R-2000iB/165R  
R-2000iB/200R  
R-2000iB/100P



R-2000iB/150U  
R-2000iB/170CF

### HOHE ZULÄSSIGE LAST- UND TRÄGHEITSMOMENTE AM HANDGELENK

- höhere Anlagenleistung durch die Fähigkeit, große Greifer und schwere Lasten bei hohen Geschwindigkeiten zu handhaben
- höhere Flexibilität bei der Konstruktion des Greifers und den dabei verwendeten Materialien

### DREHUNG ACHSE 4 AM HANDGELENK – SCHLANKER ARM DER ACHSE 3 MIT BEFESTIGUNGSFLÄCHEN FÜR ZUSATZAUSSTATTUNG

Durch hohle Antriebswellen für die Fähigkeit, große Greifer und schwere Lasten bei hohen Geschwindigkeiten zu handhaben

Durch die Anordnung des Getriebes der Achse 4 bleibt der gesamte Arm der Achse 3 stationär. Die Achse 4 dreht sich am Ende des Arms der Achse 3.

- verringerter Verschleiß des Kabelbaums
- eine auf eine lange Lebensdauer ausgelegte Konstruktion – bewiesen in der Automobilindustrie
- einfache und zuverlässige Kabel- und Schlauchführung
- Zubehörmontage nahe am Handgelenk des Arms der Achse 3 hält „freie“ Greiferschläuche und Kabel kurz und verhindert damit die Abnutzung und das Abreißen

### KOMPAKTES HANDGELENK: KEINE MOTOREN UND SCHUTZART IP 67

Keine elektrischen Komponenten am Handgelenk: Alle Motoren für die Bewegung der Handachsen sind an der Achse 3 des Roboters angebracht.

- geringeres Risiko einer Beschädigung der Motoren der Handachse durch hohe Temperaturen oder ungünstige Umgebungsbedingungen
- kompakte Konstruktion, um auch in enge Arbeitsbereiche einfahren zu können
- hohe Traglasten und hohe Zykluszeiten durch gute Kühlung der Handachsenmotoren möglich
- bei voller Traglast am Handgelenk können zusätzlich 25kg auf dem Arm der Achse 3 befestigt werden
- Handgelenk gegen Staub und Wasser gemäß Schutzart IP 67 geschützt

### PNEUMATIK- UND SIGNALVERBINDUNG VON ACHSE 1 BIS 3 IM STANDARD ENTHALTEN

- Interne pneumatische Verbindung von A1 zu A3 als Standard.
- kurze Verbindungen bis zum Werkzeug
  - höchste Zuverlässigkeit durch Führung der Leitungen innerhalb der Robotermechanik ab Werk
  - bewiesene Zuverlässigkeit (fabrikfertig)

### ÜBERSCHLAGSMÖGLICHKEIT ACHSE 3

- Reduzierung der Zykluszeiten
- flexiblere Gestaltung von Fertigungszellen möglich
- bietet die Möglichkeit, mit mehreren Robotern auf engstem Raum zu arbeiten

### DIREKTE VERBINDUNG ZWISCHEN ANTRIEBSMOTOREN UND GETRIEBEN

- Vereinfachung der mechanischen Konstruktion

- Verringerung des Ausfallrisikos durch weniger Bauteile
- kompakte und zuverlässige Lösung
- höchste Genauigkeit und minimales Getriebeispiel

### OPTION: VERSION FÜR RAUHE UMGEBUNGEN (SDLP)

- die Roboterbasis ist vor Staub und Spritzwasser geschützt – IP56
- das Handgelenk ist staubgeschützt und kann in Wasser getaucht werden – IP 67
- Antriebsstrang kann feucht werden – IP 66 [Der Antriebsstrang besteht aus allen Motoren, Getrieben und Wellen.]
- rostgeschützte Schrauben

### OPTION: SCHLAUCHPAKET FÜR PUNKTSCHWEISSANWENDUNGEN R-2000iB /165F, 165R, 200R, 210F

- Kompaktes Schlauchpaket
- Kleines Handgelenk
- Kurze Zykluszeiten
- Nachrüstung optional möglich

### R-2000iB/100H: 5-ACHSEN-ROBOTER FÜR PALETTIERANWENDUNGEN

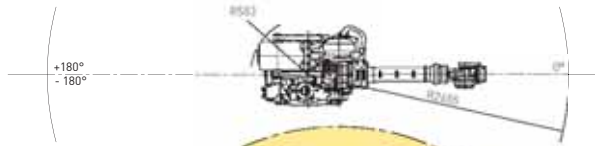
- Hohe Geschwindigkeit für Haupt- und Handachsen
- Hoher Durchsatz beim Palettieren
- Schnelle Drehung des Werkstücks möglich
- Ideal für komplexe Palettieranwendungen bei schnellen Zykluszeiten
- Die fünfte Achse gestattet es, Werkstücke in allen Richtungen zu drehen und diese auch auf geneigten Paletten abzusetzen



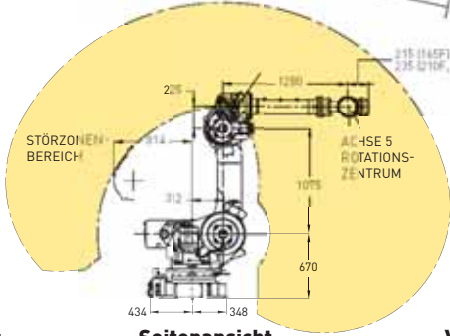
# Abmessungen

## R-2000iB/165F/210F

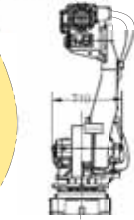
Draufsicht



Rückansicht



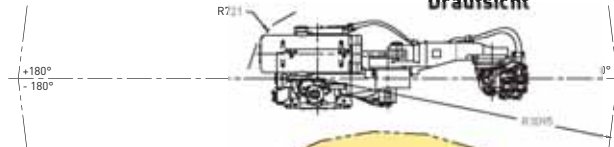
Seitenansicht



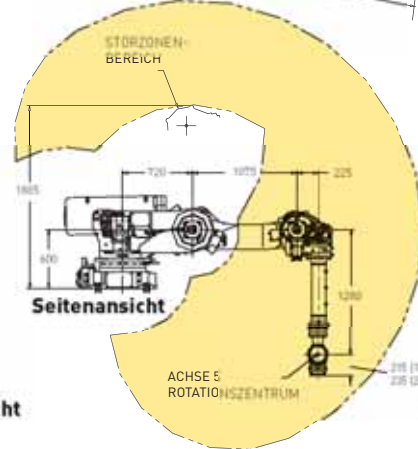
Vorderansicht

## R-2000iB/165R/200R

Draufsicht



Rückansicht



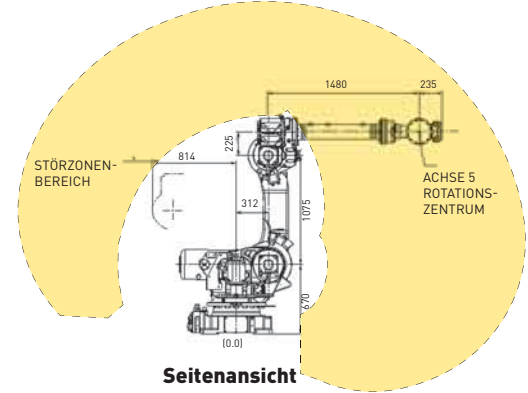
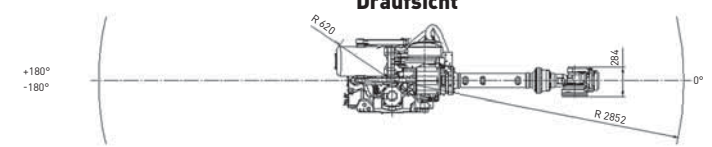
Seitenansicht



Vorderansicht

## R-2000iB/175L

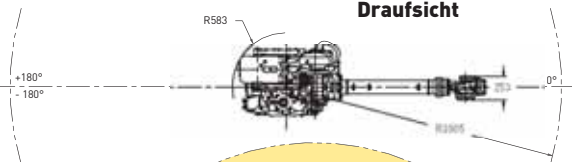
Draufsicht



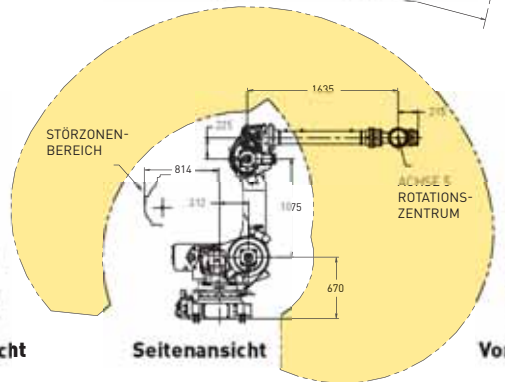
Seitenansicht

## R-2000iB/125L

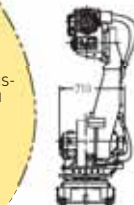
Draufsicht



Rückansicht



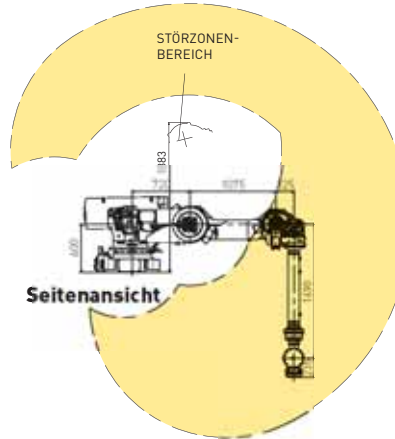
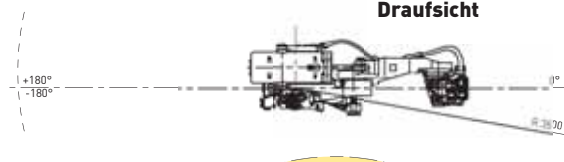
Seitenansicht



Vorderansicht

## R-2000iB/100P

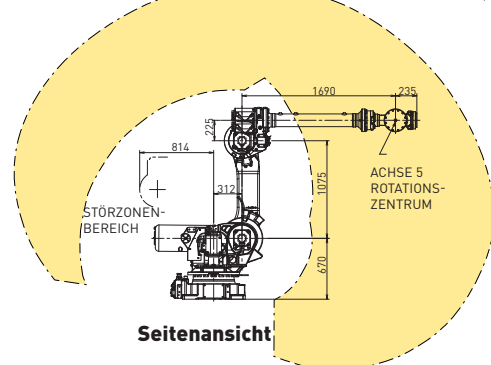
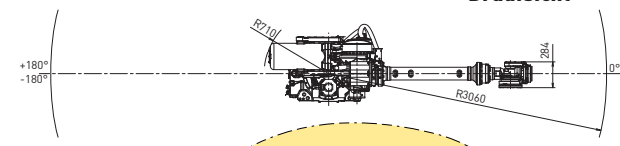
Draufsicht



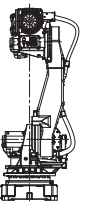
Seitenansicht

## R-2000iB/185L

Draufsicht



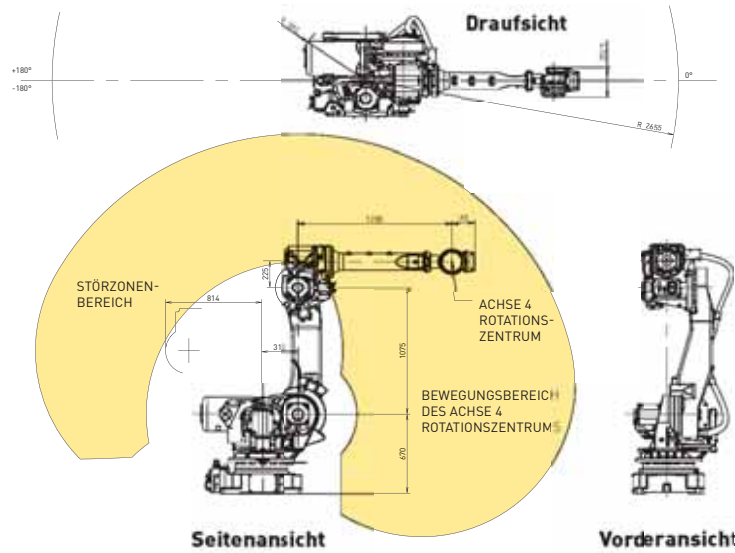
Seitenansicht



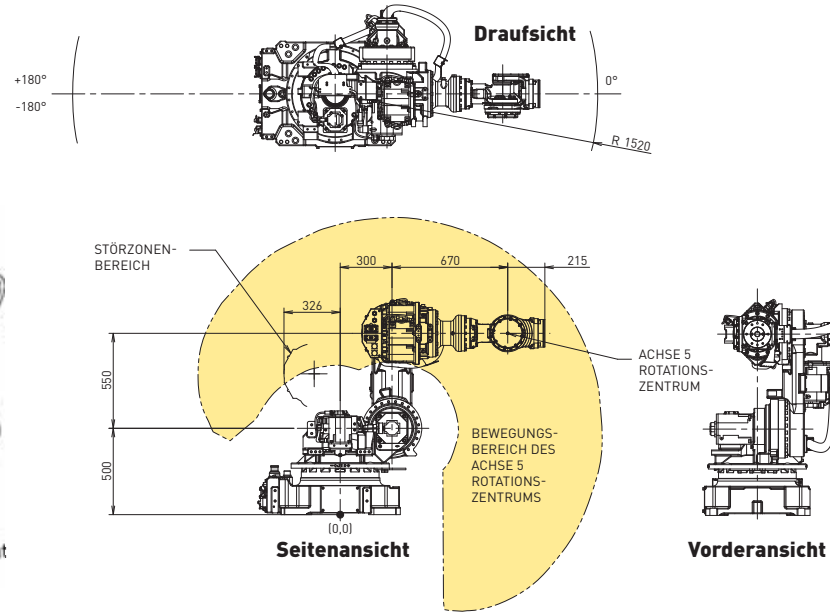
Vorderansicht

# Abmessungen

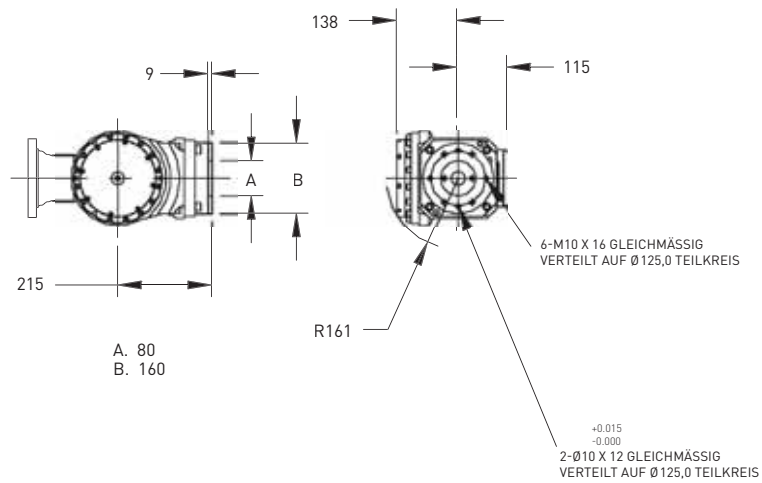
## R-2000iB/100H



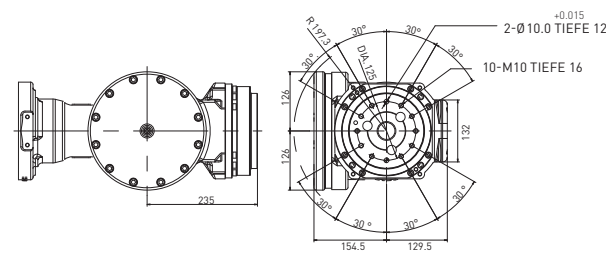
## R-2000iB/170CF



## Handgelenk 165F/165R/125L/100H



## Handgelenk 200R/210F/100P /175L



## Fußabdruck (für alle Modelle)

