

Technische Daten

Digital Robot HORST1000

Grunddaten

Anzahl der Achsen	6
Maximale Traglast	8 kg (Nennlast 5 kg)
Reichweite	1018 mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,05 mm
Schutzart	IP54
Schallpegel (A)	< 70 dB (A)
Gewicht	ca. 70 kg
Stromversorgung	230 VAC, 50-60 Hz Typisch: 350 W
Umgebungstemperatur	5-40 °C

Programmierung (Software)

horstFX

Mit horstFX steht Ihnen eine intuitive und komfortable grafische Benutzeroberfläche zur Verfügung. Die updatefähige Bediensoftware horstFX ermöglicht textuelles und graphisches Programmieren, externes Steuern sowie erweiterte Geschwindigkeitseinstellungen.

IIoT-Plattform (digitaler Content)

horstCOSMOS

horstCOSMOS steht für Einfachheit und Effizienz. Profitieren Sie von Condition Monitoring, Backups & Updates, einer ausführlichen Wissenssammlung und vielem mehr. So holen Sie das Maximum aus Ihrer Automatisierungslösung heraus.

Service & Support

horst365

Wir bieten Ihnen mit unseren gestaffelten horst365-Serviceverträgen die Unterstützung, die Sie brauchen. Von der Einrichtung des Robotersystems über vorausschauende Systemwartungen bis hin zur Garantieverlängerung – mit unseren Support- und Service-Paketen ist alles möglich.

Die aufgeführten Angaben, Daten und Abbildungen dienen Informationszwecken und stellen keine Zusicherung von Eigenschaften dar. Änderungen vorbehalten. Für den Lieferumfang ist der jeweilige Vertragsgegenstand maßgeblich.

Version: V 220223 © fruitcore robotics GmbH

fruitcore robotics GmbH | Macairestraße 3 +49(0)7531 97624 44
fruitcore-robotics.com | 78467 Konstanz horst@fruitcore.de

Bedienung

horstPANEL

13,3" Touchscreen mit Not-Halt, 3-stufigem Zustimmaster und zwei USB-Schnittstellen (inkl. Halterung).

Steuerung und Schnittstellen

horstCONTROL

Abmessungen (H x B x T)	313 mm x 174 mm x 446 mm
E/A-Anschlüsse am Schaltschrank	20 dig. Eingänge (erweiterbar auf 28) 18 dig. Ausgänge (erweiterbar auf 30)
E/A-Anschlüsse am Werkzeugflansch	je 2 Digitaleingänge/-ausgänge
E/A Stromversorgung	24 V/7 A an Steuerung 24 V/2,5 A am Werkzeugflansch
Kommunikation	TCP/IP 100-Mbit/s Ethernet (Sockets), Primärschnittstelle (XML-RPC)*
Feldbusse	Modbus/TCP* Profinet*
Sicherheitsrelevante Schnittstellen (jeweils 2 Kanäle)	Not-Halt, Sicherheitshalt [jew. Ein- und Ausgang] nach DIN EN ISO 10218-1; PL d. + 4 konfig. sichere Eingänge + 6 konfig. sichere Ausgänge
Verkabelung HORST	Kabel zwischen Roboter und Steuerung: 3 m
Verkabelung Bediengerät	Kabel zwischen Bediengerät und Steuerung: ca. 5 m/10 m

*Verfügbarkeit der Schnittstellen nach Software-Paket

