



Pince électrique Schunk EGP 40

Robot Staübli TX2-60

Teach pendant SP2

Scrutateur laser Sick C300 Mini

Controlleur CS9

Conçu par cedric	Vérifié par	Approuvé par	Date 20/10/2020	Date	
			Modification	Feuille 1 / 1	
INT TX2-60					

Un robot industriel se compose de 4 éléments :

- Le contrôleur
- Le pendant d'apprentissage
- Le bras
- Le WMS (Working Mode Selection - Sélecteur de Mode de Marche)

1. Contrôleur CS9



Contrôleur CS9 :

- Sauvegarde programme : Sur port USB / Liaison Ethernet FTP
- Entrées/Sorties (24 VDC) : 2 entrées et 2 sorties rapides
- Entrées/Sorties Safe : 4 entrées et 3 sorties Hardware (double)
- 1 port EtherCAT Master : E/S standard
- 1 port bus de terrain Ethernet
- 2 Liaisons Ethernet : Client et serveur socket TCP/UDP, client et serveur FTP
- 2 Ports USB : Mass Storage
- 1 Liaisons séries : RS232
- Licence SAFEcell + sécurité avancée de niveau SIL3 - PL

TX2-60

Bras :

Structure entièrement capotée avec :

- Moteurs Brushless intégrés aux réducteurs
- Codeurs absolus Safe
- Freins sur tous les axes
- Electrique : Un câble électrique intégré dans l'avant -bras, un câble Ethernet cat-5E intégré (100 MHz) sans connecteurs
- Classe de protection : Bras : IP 65

Poignet : IP 67

- Température de fonctionnement : +5°C à +40°C
- Humidité suivant NF EN 60 204-1 : 30% à 95% max. sans condensation

Electrovannes :

- 2 électrovannes pneumatiques 5/2 bistables incluses dans le bras

Détail du bras :

- Longueur de bras standard
- Charge maximale : 4,5 Kg (9 Kg sous conditions)
- Charge nominale : 3,5 Kg
- Rayon d'action (mm) : 670
- Poids du bras : 51,4 Kg

Environnement :

- Ambiance de fonctionnement standard
- Robot prévu pour une utilisation en milieu industriel, hors salle blanche

Finition bras :

- Peinture lisse satinée RAL1028

Sans préparation

Fixation :

- Bras fixé au sol

Raccordement du câble :

- Connexion sur la base du robot
- Kit connexion utilisateur :
- Avec Connectique I/O et Ethernet

2. Pendant d'apprentissage SP2

Le pendant d'apprentissage est l'interface de « pied de machine » du robot. Il permet la commande manuelle des mouvements, le réglage de paramètres divers ainsi que l'édition de programmes via une interface graphique tactile.

