QIROX QRC-410

6-achsige Robotermechanik mit Classic-Handgelenk und 4100-mm-Arbeitsraum

Der QIROX QRC-410 ist ein sechsachsiger Knickarmroboter. Der Roboter kommt stehend oder in Überkopfposition zum Einsatz und ist auf einem Sockel oder direkt an einem Roboterpositionierer montiert. Der QIROX QRC-410 verfügt über ein Classic-Handgelenk, an dem er Schweiß- und Schneidbrenner sowie andere Arbeitsmittel mit einem Gewicht von bis zu 10 kg aufnimmt. Die Integration eines Wechselwerkzeugs am Handgelenk ermöglicht die Anwendung mehrerer Prozesse mit einem Roboter.

- Multitalent: Erledigt viele unterschiedliche Aufgaben durch Einsatz eines Wechselwerkzeugs und einer maximalen Traglast am Handgelenk von 10 kg
- Prozesse: Übernimmt alle MIG/MAG- und WIG-Schweißprozesse, führt optional einen Lasersensor und erledigt Schneidaufgaben
- Flexibilität: Modulare Bauweise für maßgeschneiderte Systeme, optimal abgestimmt auf individuelle Produktionsanforderungen
- Dynamik: Hohe Dynamik durch schlankes Produktdesign, geringes Eigengewicht und ergonomische Formen
- Qualität: Wiederholgenauigkeit, hohe Standzeiten und lange Wartungsintervalle

QIROX QRC-410

Technical Data	
Series	WL
Design	Classic
Number of axes	6
Payload	10 kg
Working area	4100 mm
Mounting area	500x510
Robot weight	225 kg
Mounting	Boden Decke
Processes	Plasma- /Autogen-Schneiden Laser-Schweißen Laser-Schneiden WIG-Schweißen (WDF) WIG-Schweißen MIG/MAG-Tandem-Schweißen (WDD) MIG/MAG-Tandem-Schweißen MIG/MAG-Schweißen (WDD) MIG/MAG-Schweißen Handling
Attachment parts	Wechselsystem Taktiler Taststift Online Lasersensor Offline Lasersensor Greifer

Process

- Plasma- /Autogen-Schneiden
- Laser-Schweißen
- Laser-Schneiden
- WIG-Schweißen (WDF)
- WIG-Schweißen
- MIG/MAG-Tandem-Schweißen (WDD)
- MIG/MAG-Tandem-Schweißen
- MIG/MAG-Schweißen (WDD)
- MIG/MAG-Schweißen
- Handling

Questions about the product?

Your contact partner
Manuel Benner
Tel.: +49 (0)2773/85-562
Automation@cloos.de

Technical modifications reserved
Version: 20.05.2024