



Industrie-
Robotermechaniken
für jede Steuerung



Mehr Informationen auf www.autonox.com



autonox Robotics:

autonox Robotermechaniken sind steuerungsunabhängig. Das heißt, Sie können mit jeder geeigneten Steuerung angetrieben werden. Die Mechaniken werden mit den passenden Adaptern für die gewünschten Servomotoren ausgeliefert.

Sie können zwischen Hygienic Design- und Standard-Robotern wählen.

Wir bieten Ihnen eine maximale Auswahl an Roboterstrukturen, Freiheitsgraden, Traglasten, Arbeitsbereichen und Optionen.

Die Entwicklung, Konstruktion und Fertigung erfolgt ganzheitlich in unserem Unternehmen. Diese Tatsache sichert unseren Anspruch auf höchste Produktqualität "Made in Germany".



Scan QR-Code!
Der direkte Weg auf
unsere Website.





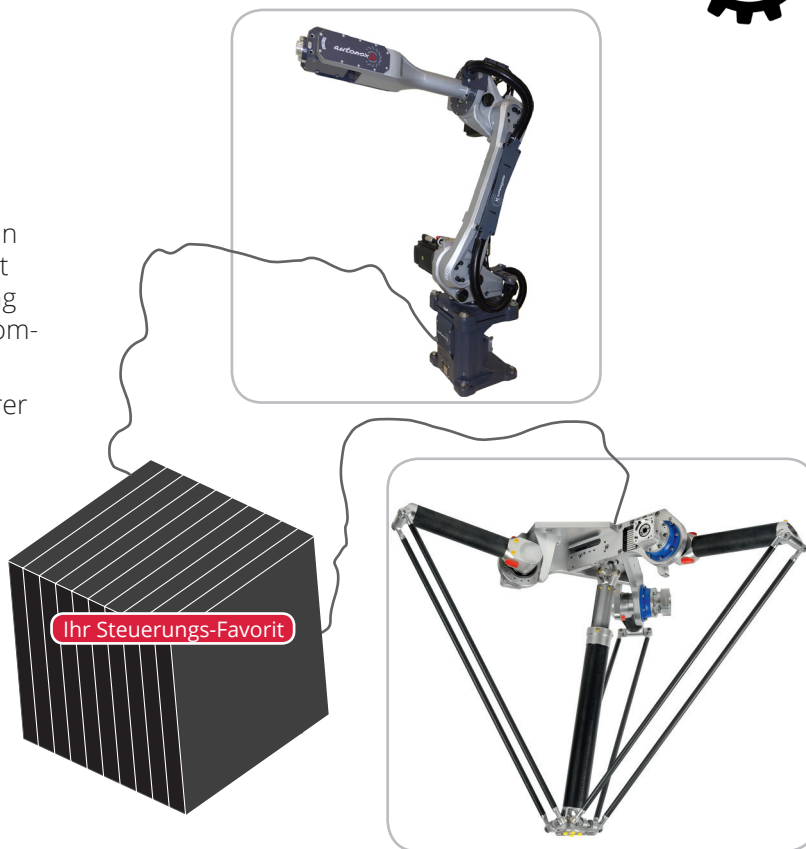
Übersicht

■ Steuerungsunabhängigkeit	6
■ Steuerungspartner	7
■ Nenntraglasten: 0,5 kg – 350 kg	8
■ Arbeitsbereich: 200 mm – 2000 mm	9
■ Achsen: 2 - 6 Achsen	10-11
■ Werkzeugflansch 'T'/Werkzeugwellen 'TS'	12
■ Werkzeug-Medierversorgung	13
■ Werkzeugwechselsystem 'ATS'	14
■ DuoPod-Robotermechanik 'RVS'	15
■ DELTA-Robotermechanik 'RLE'	16-17
■ DELTA-Robotermechanik 'RLZ'	18-19
■ KNICKARM-Robotermechanik 'articc'	20-21
■ Hygienic Design	22
■ Produktportfolio	23
■ Made in Germany	24-25
■ Customized Design	26
■ Die Wettbewerbsvorteile auf einen Blick!	27



Steuerungsunabhängigkeit

- Der gesamte Automatisierungsprozess kann auf nur einer Steuerungsplattform realisiert werden: Die gleiche Programmierumgebung für Roboter und alle anderen Maschinenkomponenten.
- Keine spezialisierten Roboter-Programmierer
- Keine Schnittstellen-Probleme zwischen verschiedenen Steuerungen
- Einheitliche Hardware in der gesamten Maschine (Motoren, Umrichter, ...)
- Verringerte Lagerhaltungskosten
- Vereinfachter Service





Steuerungspartner

AMK


BAUMÜLLER

BECKHOFF

rexroth
A Bosch Company


CODESYS

Jetter
automation

KEB

KEBA[®]
Automation by innovation.

Lenze


**MITSUBISHI
ELECTRIC**


**MURR
ELEKTRONIK**


Parker


**Rockwell
Automation**


ROVEMA


SERVOTRONIX
always in motion™

SEW
EURODRIVE

SIEMENS


synopticon



Nenntraglasten

kg	DuoPod	DELTA	articc
0,5	X	X	
1		X	
3	X	X	X
6	X	X	
8			X
12	X	X	
15	X		
16			X
20		X	X
30			X
40	X		
45			X
50		X	
60			X
80	X		
150	X		
350	X		





Arbeitsbereich

Reihe 'RV' mit hoher Steifigkeit quer zur Hauptachse.
(zwei Oberarme pro Antrieb)
autonox Robotics

DuoPod



350 kg
Breite: 200 – 1500 mm

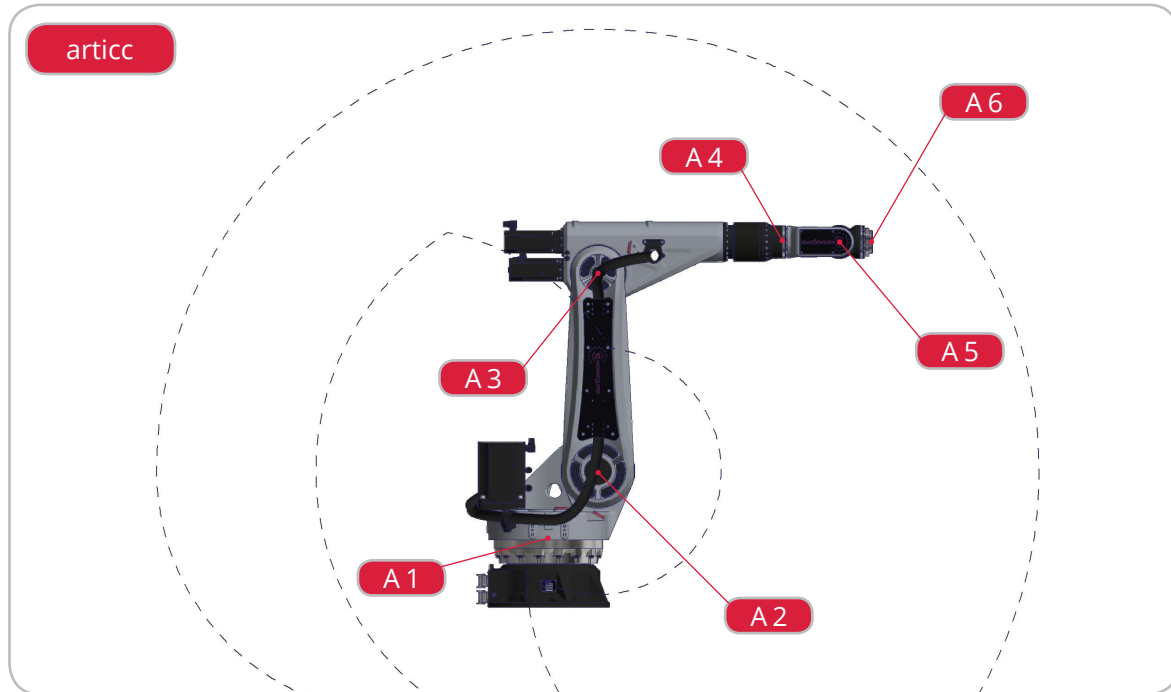
DELTA



Durchmesser: 200 – 2000 mm



artic KNICKARM-Mechaniken (serielle Kinematiken) zeichnen sich durch ihren großen Arbeitsbereich, ihre Freiheitsgrade und Flexibilität aus.





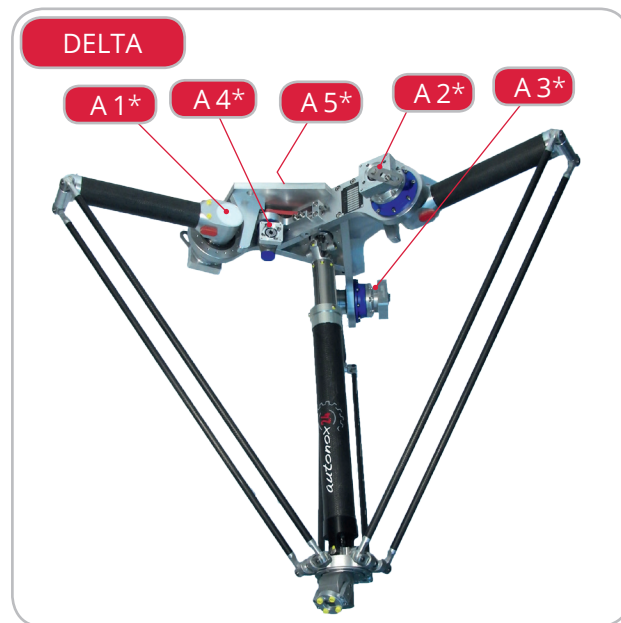
Achsen / Freiheitsgrade

Weltweit erste fünffache Parallelkinematik mit ortsfesten Motoren und Getrieben sowie koaxialen Antrieben!

—
autonox Robotics

Anzahl Achsen	Robotertyp	Bezeichnung	Freiheitsgrade translatorisch	Freiheitsgrade rotatorisch
2	DuoPod	RV2 / RVS2 / RVSD2	2	0
3	DuoPod	RV3 / RVS3 / RVSD3	2	1
3	DELTA	RL3	3	0
4	DuoPod	RV4 / RVS4	2	2
4	DELTA	RL4 / RLE4 / RLZ4	3	1
5	DELTA	RL5	3	2
6	articc	articc6	3	3

DELTA- und **DuoPod**-Mechaniken (Parallelkinematiken) zeichnen sich durch geringe, bewegte Eigenmassen und ortsfeste* Antriebe aus (keine bewegten Kabel).





Werkzeugflansch 'T' / Werkzeugwelle 'TS'

Zur Greifermanipulation (z.B. Öffnen, Schließen, Spreizen) sind viele **autonox** Robotermechaniken mit einem zusätzlichen Werkzeugflansch T bzw. einer zusätzlichen Werkzeugwelle TS erhältlich.



Bsp.: RV2 - T3 - ...



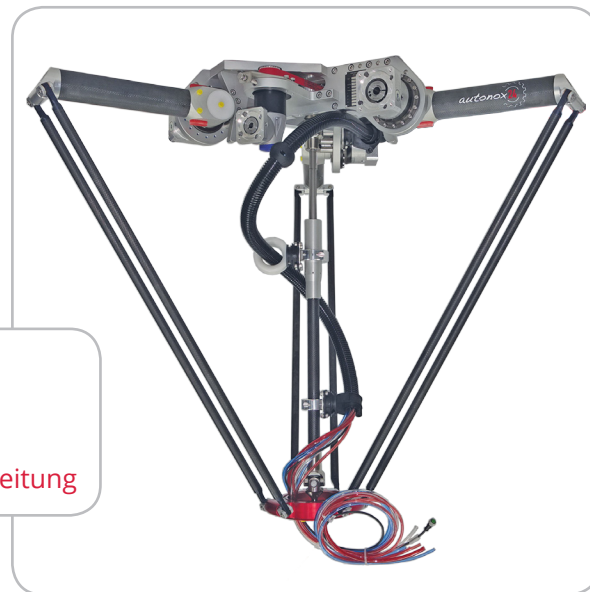
Bsp.: RL4 - TS1 - ...



Werkzeug-Medienversorgung innen



Werkzeug-Medienversorgung außen

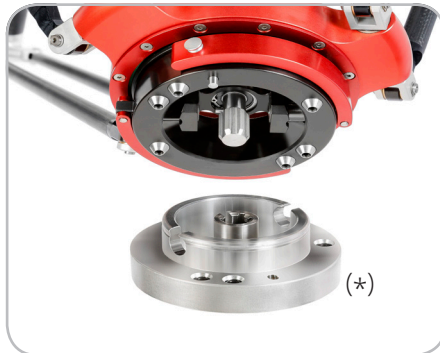


- ... Druckluft
- ... Vakuum
- ... elektrische Leitung



Integriertes Werkzeugwechselsystem 'ATS'

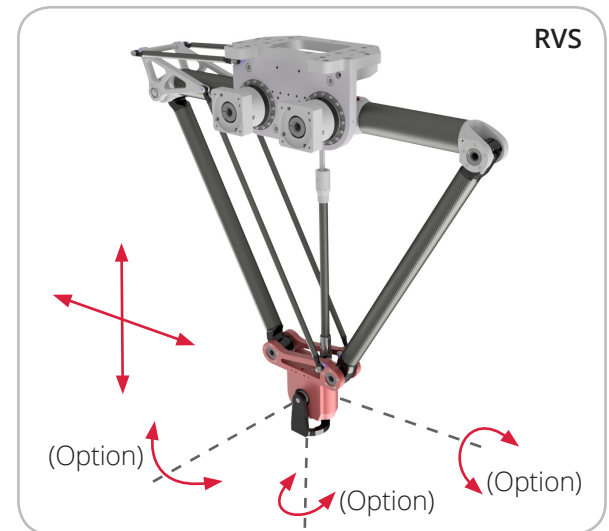
- Schnelles und einfaches Wechseln von Werkzeugen und Greifern.
- Bis zu 10facher Medienübertragung im Werkzeugwechselsystem (Pneumatik / Vakuum / Elektrik)
- Zur Nachbearbeitung vorbereiteter Wechseladapter (*)





DuoPod-Robotermechanik 'RVS' und 'RVSD'

- Schlanke Bauweise (RVS)
- Hohe Leistung
- Vielfältige Einsatzmöglichkeiten
- Anzahl Freiheitsgrade (Achsen): 2 bis 4
- Viele Optionen (z.B. T-Welle(n))

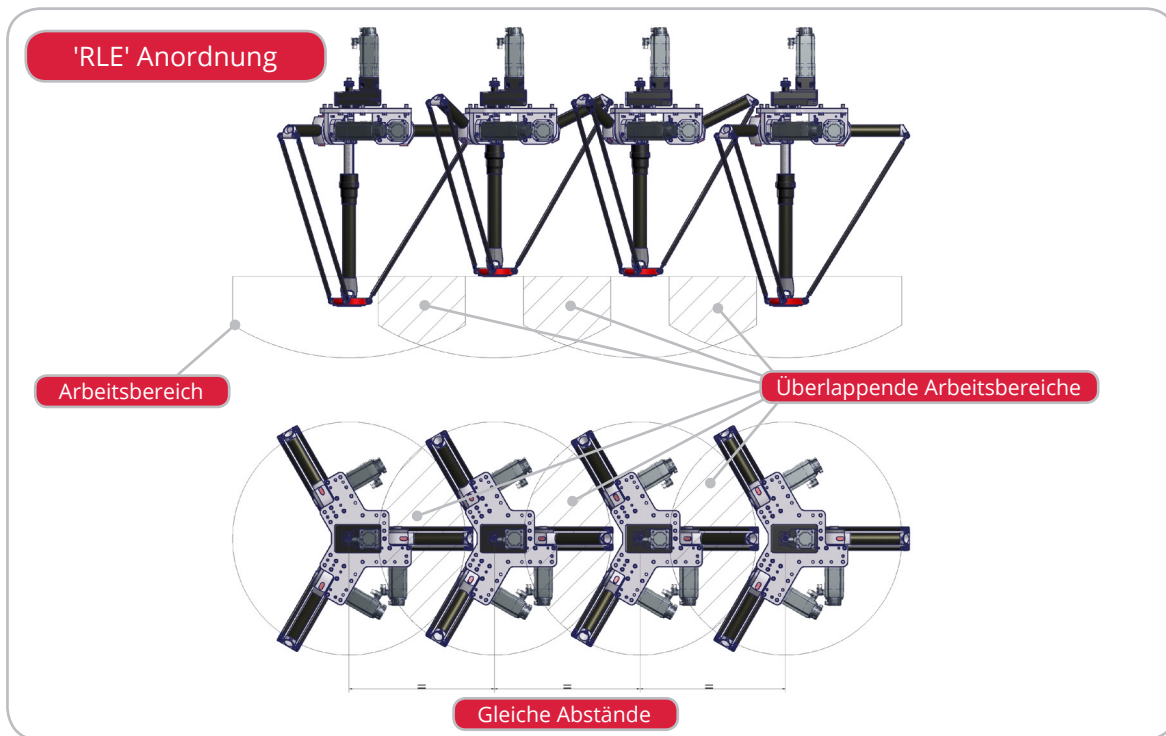




DELTA-Robotermechanik 'RLE' (für enge Anordnung der Roboter)

- Mit der Möglichkeit einer engen Anordnung der Roboter aufgrund asymmetrischer Positionierung der Motoren und spezieller Getriebe-Anordnung.
- Hohe Kippsteifigkeit des Werkzeugträgers (die 120° Anordnung zwischen den Oberarmen bleibt erhalten)
- Hohe Leistung
- Gleichbleibender Abstand zwischen Robotern
- Mehrfache Überlappung der Arbeitsbereiche







DELTA-Robotermechanik 'RLZ'

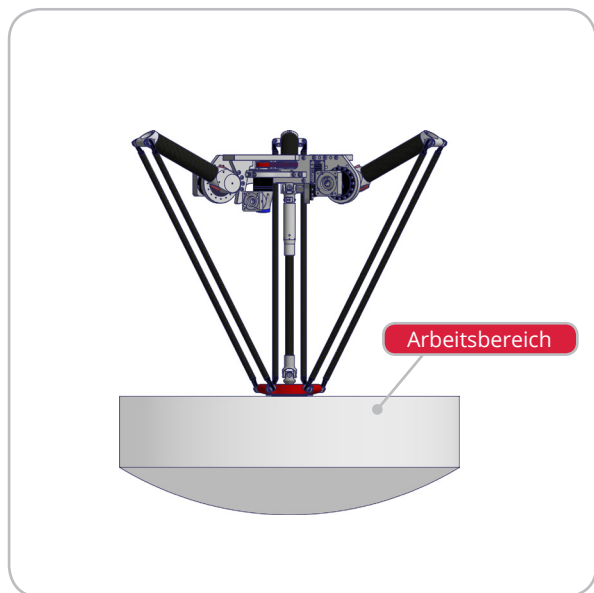
- Nahezu verdoppelter z-Hub im Vergleich zu Standard DELTA Robotern gleicher Größe
- Ideal zum Verpacken in tiefe Behältnisse
- Robuste Bauweise bleibt erhalten

Weltneuheit!
autonox Robotics





Standard DELTA Robotermechanik



DELTA Robotermechanik 'RLZ'





KNICKARM-Robotermechanik 'articc'

- Erhältlich mit 3 bis 6 Achsen
- Traglasten von 3 kg bis 150 kg
- 15 Varianten sind derzeit geplant
- Verschiedene Arbeitsbereiche und Optionen
- KNICKARM-Robotermechaniken für jede Steuerung

BECKHOFF

rexroth
A Bosch Company

KEBA
Automation by innovation.

RA **Rockwell
Automation**

SERVOTRONIX
always in motion™

SEW
EURODRIVE

SIEMENS



Übersicht articc-Baureihe



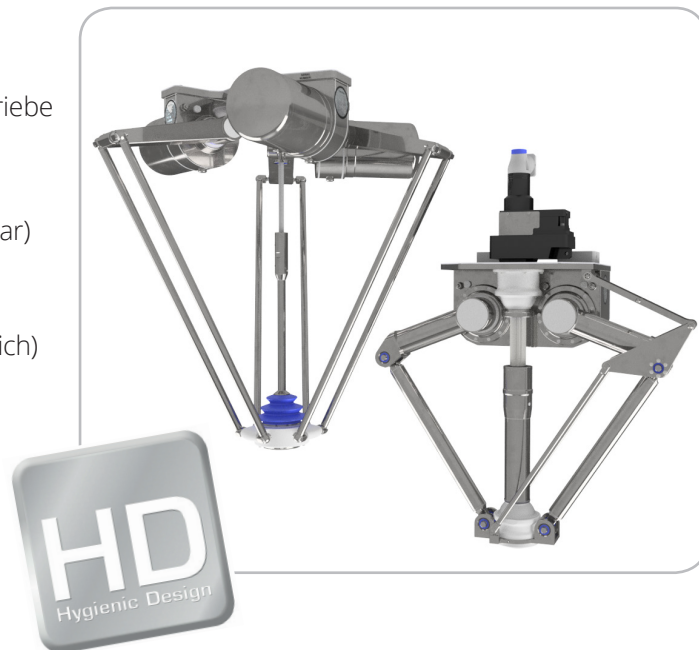


Hygienic Design

Konsequentes
Hygienic Design
autonox Robotics

Konsequentes Hygienic Design:

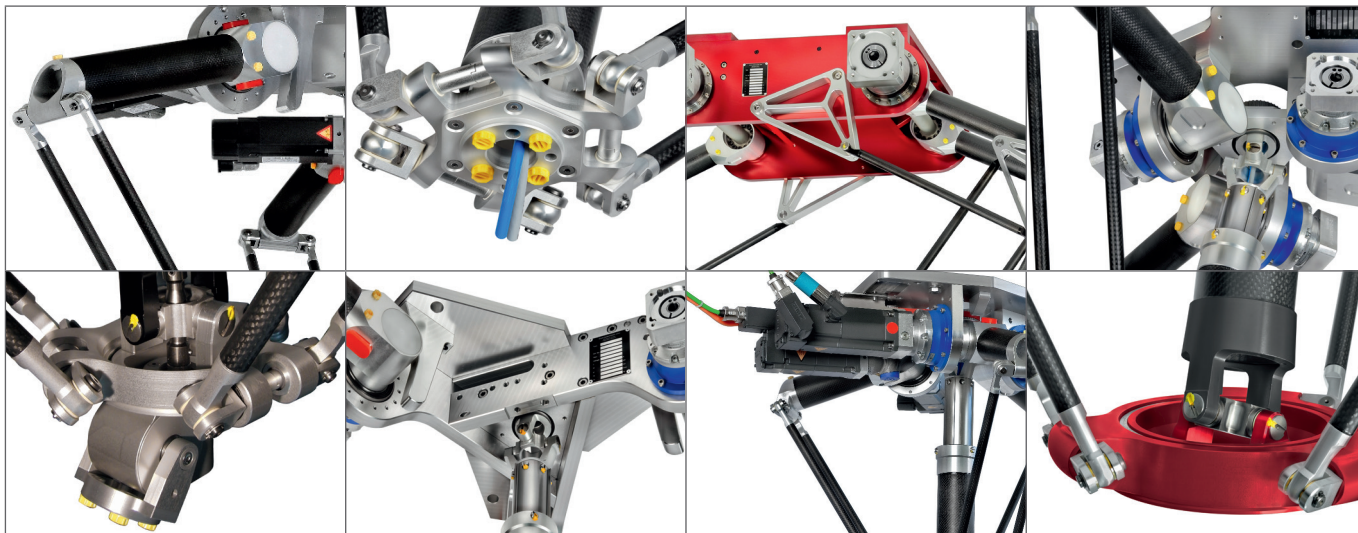
- Begrenzte Oberflächen-Temperatur im Bereich der Antriebe
- Keine Materialbeschichtungen
- Keine Fugen, Ecken oder Spalten
- Mit den üblichen Verfahren (Hochdruckreiniger bis 28 bar) und Chemikalien reinigbar.
- Ausschließlich zugelassene Materialien
- Integrierte Werkzeug-Medienversorgung (optional möglich)





Unser Katalog für Robotermechaniken

autonox **Robotics** bietet Ihnen eine große Auswahl an Robotermechaniken für jede Steuerung.





Made in Germany

- **Stabilität:**
Die autonox-Armgelenke können sich im Betrieb nicht selbstständig lösen und sind sehr steif.
- **Höchste Verfügbarkeit:**
Spezielle autonox-Getriebe für parallelkinematische Roboter.
- **Wartung:**
Die meisten autonox-Robotermechaniken sind wartungsfrei.
- **Kompakte Bauweise**





Designed
Developed and
Made in Germany



High-End Getriebe



Fertigmontierte Robotermechaniken

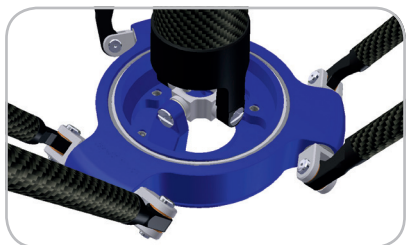


Customized Design

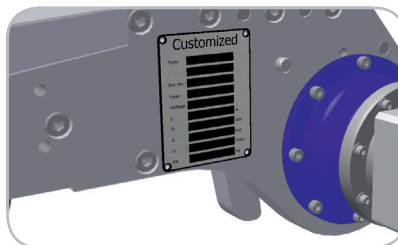
- Ihr Firmenlogo oder Roboterbezeichnung auf der Mechanik
- Ihr Firmenlogo auf dem Typenschild
- Firmenspezifische Farben
- Anpassung der Ersatzteilliste



Ihre Ersatzteilliste



Ihre Farben



Ihr Typenschild



Ihr Firmenlogo oder Ihre Roboterbezeichnung



Die Wettbewerbsvorteile von autonox Robotics auf einen Blick

- **Robotermechaniken für jede Steuerung:**
Der gesamte Automatisierungsprozess kann auf nur einer Steuerungsplattform realisiert werden.
- **Patentierter innen liegender Werkzeug-Medienversorgung und Drehmomentwellen:**
Dies verringert den Verschleiß und erhöht die Leistung.
- **Stabilität:**
Die autonox-Armgelenke können sich im Betrieb nicht selbstständig lösen und sind sehr steif.
- **Höchste Verfügbarkeit...**
...wird Ihnen beispielsweise durch unsere speziellen autonox-Getriebe für parallel-kinematische Roboter gewährleistet.
- **Wartung:**
Die meisten autonox-Robotermechaniken sind wartungsfrei.
- **Kompakte Bauweise**
- **Vereinfachte Konstruktion des Maschinenrahmens...**
... da sich i.d.R. alle Motoren unterhalb der Kopfplatte befinden.
- **Konsequentes Hygienic Design:**
Alle verwendeten Materialien sind zugelassen.
- **Customized Design:**
Firmenspezifische Design-Anpassungen möglich.
- **Qualität made in Germany:**
Die autonox-Robotermechaniken werden zu 100% in unserer Maschinenfabrik entwickelt und hergestellt.



Scan QR-Code!
Der direkte Weg
auf YouTube.

autonox Robotics GmbH

Industriestraße 1 • 77731 Willstätt • Deutschland

Tel.: +49 7852 4273 0 • Fax: +49 7852 4273 111

E-Mail: sales@autonox.com • www.autonox.com