









Cobot Gesamtprogramm 2025

	Produktbeschreibung		
	<p>UR10 Roboter e-Series – Reichweite 1300mm 6-achsiger Roboter incl. Steuerung und Roboterbedienpanel</p>  <p>UR20 Roboter e-Series – Reichweite 1750mm 6-achsiger Roboter incl. Steuerung und Roboterbedienpanel</p>  <p>UR5e Roboter e-Series – 850mm Reichweite</p> 		

	<p>Schleppkettenkabel für UR e-Series Roboter 12m</p>  <p>Neues Teachpanel mit max. 100m Kabel zwischen Controller und Panel – inkl. Elektrobox, 3PE, Freedrive, Notaus, ON/OFF Button 12,2" TouchScreen -> kann das originale Display ersetzen Verfügbare Längen zwischen Panel und Controller 10m/15m/20m/25m/30m/50m/100m</p> 		
	<p>Zubehör Roboter Optional</p> <ul style="list-style-type: none"> * Roboter Schutzhülle (Gegen Staub / Spritzer / Schmutz) alte Serie „Schlauch“  <ul style="list-style-type: none"> * UR10e Schutzhülle neue Serie beweglich * UR20e Schutzhülle neue Serie beweglich * Bumper/Bedienfeldschutz - Schutzhülle für Fernbedienung  <ul style="list-style-type: none"> * Schutzfolie für TeachPanel  <ul style="list-style-type: none"> * operateONE - Schnellstart-Tasten (Start / Stop / Reset/ Notaus / Geschw.Poti / Optional: Wahlschalter 		

für 2 Stationen Betrieb + ergonomischer Halter für UR Teachpanel



operateSimple – alternativ zu **operateONE** Start / Stop / Reset / Stationswahl / Teachmodus / Notaus / 6m Kabel



* **Tischhalter / Magnethalter** für Teachpanel – hat Magneten und einen verstellbaren Arm



* **baseONE200** – Robotersockel für 28mm oder 16mm Lochung, wird am Schweißstisch befestigt, Roboter steht hinter dem Tisch + 200 mm erhöht incl. inkl. Befestigungsmaterial (Bei Bestellung bitte Lochgröße angeben)



* **Schnellwechselsystem** – manueller Wechsler zwischen MAG / WIG / Plasma / Laser



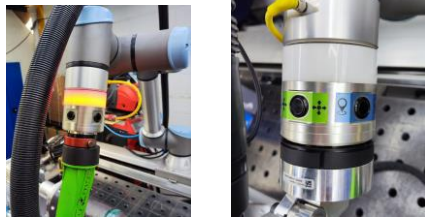
+ **Upgrade auf Multifunktionsflansch** (Bahnpunkte teachen in Achse, fahreP, Kreise, schweiß an / aus direkt am Brennerhals). Multifunktionsflansch wird magnetisch am Brennerhals nur zum programmieren angebaut.



* **Balancersystem** incl. Schlauchbefestigung Bogen, Halterungen für Schlitten Befestigungsmittel, 2m Schiene für Tischmontage



* **Smooth Programmierflansch** – Programmierflansch wird direkt zwischen Roboter und Werkzeug fest eingebaut. Funktion genau wie Multifunktionsflansch - d.h. Wegpunkte setzen, Prozess an/aus, Freedrive. Kann wahlweise direkt an IO Dose Achse 6 oder mit Kabel direkt in der Steuerung angeschlossen werden (UR20)



* **Balancersystem an Roboter** -> für größere Systeme & mitfahrendem Robo-Feeder



* **Optional TCS Brennerreinigungsstation**– Montage in der Anlage oder am Lochtisch, incl. Kabel zu UR + Befestigungsmaterial + UR Software
-> Alternativ mit langem Fuß – kann auf den Fußboden gedübelt werden



* **Optional Lasertracking System mit Garmo**
GarLine30 Lasersensor + Software URCap f. Roboter
Befestigungskit
Kalibriertool
Kabel + PoE Switch + Schläuche + Ventil +
Schutzschlauch + Wasserkühlung
Hinweis: bitte vorher mit OH Anwendung absprechen



* **Translas 8XR 500A Absaugbrenner** – Version OH mit Düsenstock für Binzel Stromdüsen und Gasdüsen-Positionssuche, wassergekühlt, 22Grad Hals, 4m oder 3m Schlauchpaket. Hinweis: sie benötigen noch eine Hochvakuum Absaugung



* **hochvakuum Absauganlage Kemper VacuFil compact** – Seitenkanalverdichter mit automatischer Abreinigung – Anbindung in Roboter

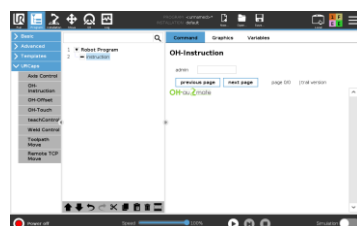


Software für Schweißroboter (nicht alle Pakete notwendig) – volle Lizenzen ohne weitere Gebühren

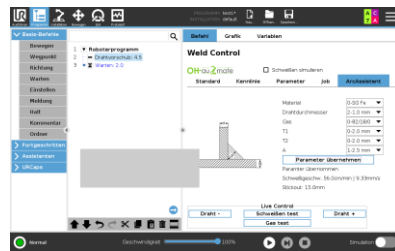
Komplettpaket mit allen Funktionen
(Als Gesamtpaket günstiger als Einzellizenzen)

Einzellizenzen

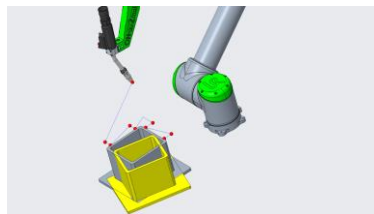
* **OH-Instruktionen / PDF Viewer** – einbinden von PDF Dateien in die Roboterprogramme



* **weldControl** – URcap Robotersoftware zum steuern der Schweißmaschine -> Angabe Schweißmaschine – ziemlich alle am Markt verfügbaren Maschinen eingebunden ansonsten Rückfragen zu OH



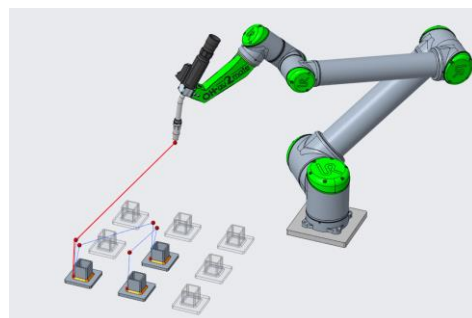
TOUCHSENSE CAP – Bauteilsuche mittels Schweißdraht oder Gasdüse um Toleranzen zu kompensieren.



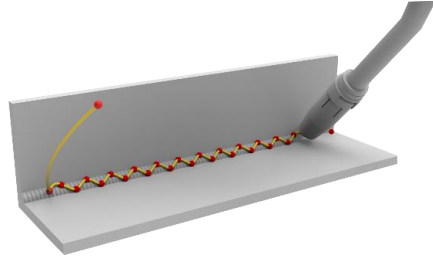
Zusatzmodul: Fronius WireSense als Teil von TouchSense – durch abnageln der Oberfläche werden Kanten und Überlappungen erkannt.



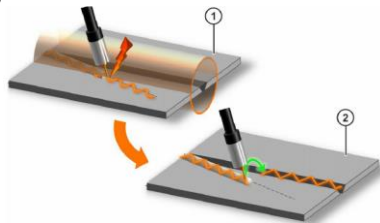
* **CAP Bauteil OFFSET** – zum Verschieben und Kopieren von Roboterprogrammen



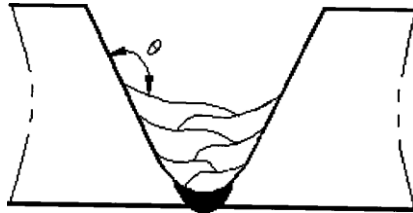
* **Pendeln CAP Optional** – Software für den Universal Robots zum Pendeln von Schweißbahnen (Verschiedene Pendelformen – ZIG ZAG, Kreise, Tannenbaum, Trapez & Sonderformen)



* **ArcSense Software** – der Roboter pendelt und errechnet daraus die reale Bahn inkl. Toleranzen und Bauteilverzug



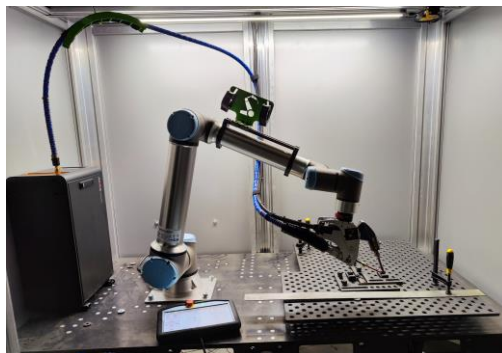
* **OH-Multilayer Tool** – Programmierung der Wurzellager und automatischer Aufbau der Decklagen

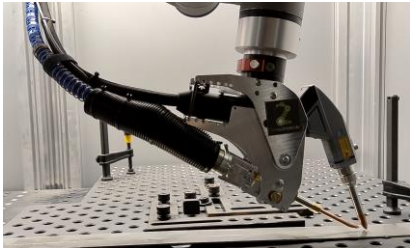
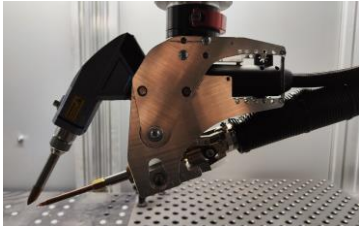



Laserschweißen

Funktioniert mit AK-Laser / Max-Photonics / IPG-Laser

Hinweis: Sicherheit – nur mit voller Einhausung

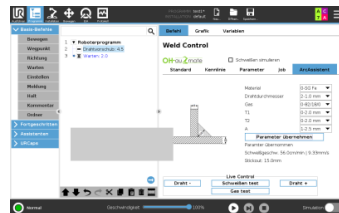


	<p>* holdONE - Brennerhalter f. Laserpistole inkl. integriertem Freedrivetaster + Option MFF. Der Halter wird federnd gelagert um stets einen konstanten Anpressdruck mit der Laserpistole zu erzeugen.</p>  <p>* Option Push-Pull für Kaltdraht / Am Roboterhalter befindet sich der Vorschub für den Kaltdraht und wird über den Roboter gesteuert – sehr exakte Drahtführung</p> 		
	<p>Erweiterungen für einen Schneidroboter Hinweis: der Roboter kann mit einem manuellen Werkzeugwechsler sehr einfach zwischen den Prozessen wechseln -> das macht das System universeller</p> <p>* Schnellwechselsystem – Werkzeugseite für holdONE für MAG / WIG / Plasma / Laser / Handling / Sonstiges</p>  <p>* holdONE - Plasma Brennerhalter Robot Brenner 180° incl. Option Touch Sense (Angabe Plasmamaschine – kann für verschiedene Brenner verwendet werden)</p>		

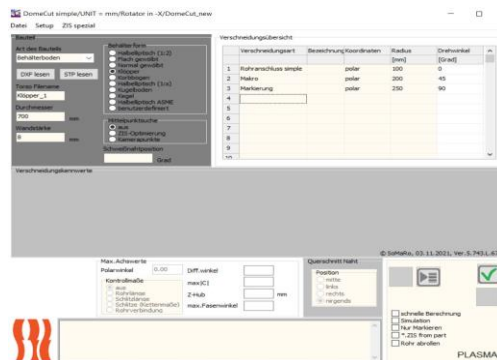


Software für Schneidanwendungen:

* **CutControl** – URCap Robotersoftware zum steuern der Plasmamaschine oder Brennschneiden



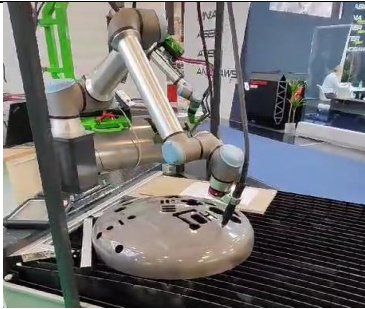



* **OH-au2cam Software – Offline-Programmierarbeitsplatz incl. Computer** – Parametrische Software um erzeugen Roboterbahnen (DXF File Import, Makros)

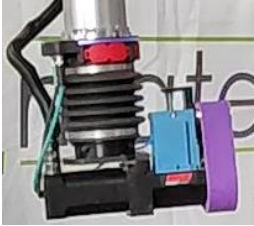




* DomeCUT

kreisrunde Löcher und beliebig geformte Öffnungen in Behälterböden schneiden, wahlweise Plasma- oder Brennschneiden.



	 <p>* Brennscheidtisch - ein Feld mit der Abmessung 1520mmx1520mm mit Absaugklappen, Auflagen aus 3mm Stahlblech, Gestell zum befestigen des Roboters</p> 		
	<p>Schleifroboter Hinweis: hier kann nur mit einem Universal Robots UR20 oder Elite Robots CS620 gearbeitet werden da die kleineren Roboter nicht die Steifigkeit haben</p>  <p>EFC-Ausgleichs- & Anpressmodul für perfekten Anpressdruck in Newton, Längenausgleich 20mm, Statusanzeige, Genauigkeit 0,1N, max. Anpresskraft 200N</p> 		

	<p>Bandschleifereinheit (am besten 3m Cubitron oder Scotch Brite verwenden), Band wird pneumatisch gespannt, Band: 50mm x 450mm</p>  <p>Programmierflansch Smooth – zum ganz einfachen programmieren der Bahn und des Prozesses</p>  <p>URCap – Grinding – zum steuern des EFC + Bandschleifer</p>		
	<p>* Sicherheitstechnik - 1 Set Laserlichtschranken Stahlsäule + 1000mm Lichtschranken – Aufstellung vor die Anlage, Abstand zum Arbeitsplatz min. 50cm – können mit Spiegeln erweitert werden incl. Auswerteeinheit + Schrauben + Dübelplatte</p>  <p>* Upgrade Spiegel (muss bei Lichtschranken hinzugerechnet werden)</p> <p>* Sicherheits-SPS bei 2-Stationen Betrieb</p> <p>* Basickit Vorhänge -> Linearführung mit Stahlsäule, Schiebfaure Vorhänge als Blendschutz, Rechte &</p>		

Linke Seite (Kunde muss selbst 3 Seiten der Anlage fest verschließen)



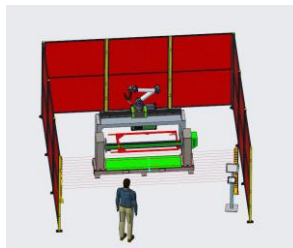
* **Signalsäule** – optische Anzeige Roboterbetrieb



* **Absaughaube 2000mm x 1000mm** zum hängen mit Ketten und 2x LED Licht integriert. Inkl. Randschlitzabsaugung. Lamellen sind Optional zu kaufen

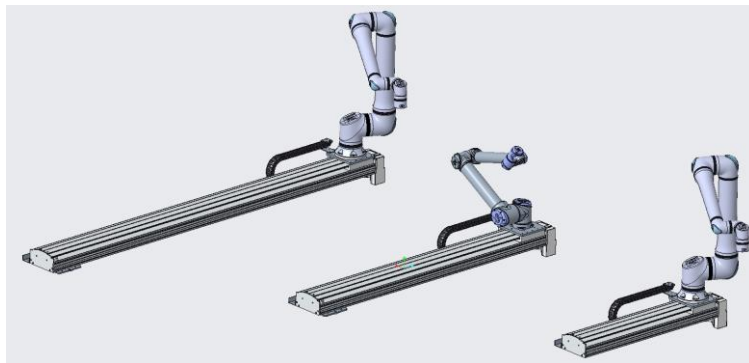


* **Optional Einhausung** – 3-Seiten geschlossen um die Anlage als Schutzzaun-Wände

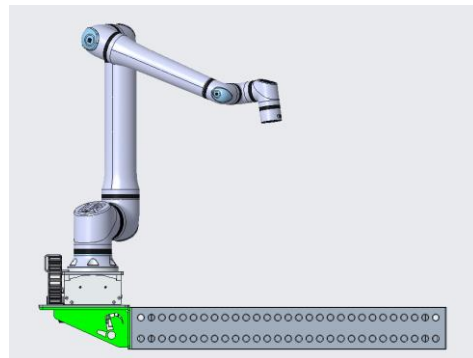


Externe Achsen - slideCompact Serie mit Funktion coordinated motion inkl. Steuerung & 5m Kabel

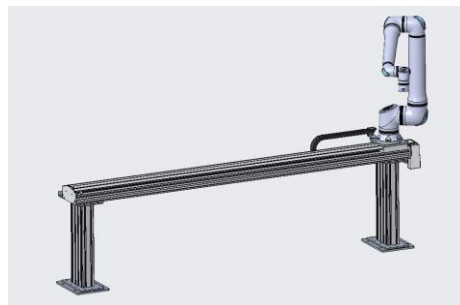
- Standardlängen mit Nettohub: 1m / 2m / 3m / 4m (keine anderen Längen möglich)
- Riemenantrieb (70mm breiter Riemen)
- halb geschlossene Achsen mit Hiwin-Linearführung, 100kg Traglast auf dem Schlitten, Bohrbild für UR5/UR10/UR20/UR30, Iigus Energiekette
- 700mm/s / Genauigkeit 0,04mm





Optional: Tischadapter für Lochtische (Sockel wird an Seitenwange geschraubt, Achse steht hinter dem Tisch und leicht erhöht) – je ein Set mit 2 Stück pro Achse

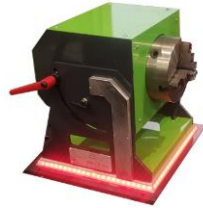


Optional: Freistehende Sockel – zum dübeln und ausrichten in Fußboden inkl. Nivillierplatten – 1 Set mit 2 Stück



	<p>slideONE MAXX Hinweis: Modulbauweise in 1m Segmenten. Es gibt Start- / Mittel- / Endsegmente. Kürzeste Achse ist 2m – max. Länge 14m oder nach Absprache.</p> <p>Traglast Schlitten: 250kg, max. Speed 1000mm/s Genauigkeit: 0,1mm, multiturn absolut</p> <p>Linearachse für Universal Robot UR20,UR10,UR30 und Elite Robots - effektiver Hub des Roboters = Achslänge - 500mm da der Schlitten selbst abgezogen werden muss.</p>  <p>Linearachse komplett incl. Steuerung, Kabel und URcap (geeignet für Coordinated Motion)</p>  <p>Beispiele: 2000mm Achse (eff. 1500mm) 3000mm Achse (eff. 2500mm) 4000mm Achse (eff. 3500mm) 5000mm Achse (eff. 4500mm) 6000mm Achse (eff. 5500mm)</p> <p>Lochtisch Montageadapter der Achse an 28mm Lochtisch inkl. Montagematerial</p>		
	<p>Linearachse – Fahrständer – Hinweis: bitte nicht einfach verkaufen – erst Rücksprache mit OH (Längen von 5m bis 35m möglich) * Beispiel UR-Fahrständer WD1000 8,5m Linearfahrwerk zum Befestigen in Hallenboden, effektiver Nettohub=7m. Dazu passend einen L-</p>		

	<p>Galgen für einen UR10e-Series Roboter zur Montage über Kopf – für max. Arbeitsbereich</p> <p>Der Fahrständer trägt Schweißtechnik, Roboter, Steuerung, Schweißdraht 500kg Fass, Optional Absaughaube</p> <p>Tragkraft: 1000kg Max. Geschw.: 400mm/s</p>  <p>Optional: Absaughaube mit Randschlitzabsaugung und Befestigungssystem an Fahrständer</p> 		
	<p>Kleinpositionierer / Tischpositionierer</p> <p>* rotateONE 120 Roboterpositionierer 120kg Tragkraft, manuelle Schwenkachse mit Planscheibe und 3-Backen-Futter.</p>		



Optional: Gegenlager, Höhenverstellbar

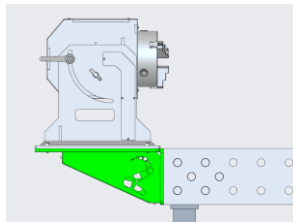
Befestigungslöcher für 100mm x 100mm Lochraster



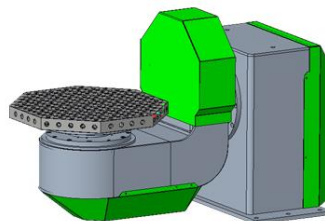
Optional: Gegenlager – pneumatische Spitze zum spannen



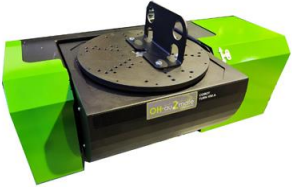
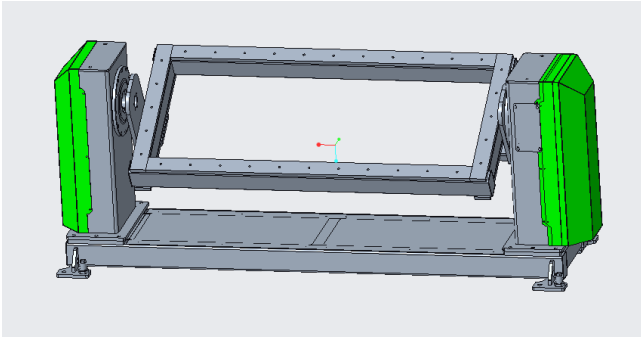
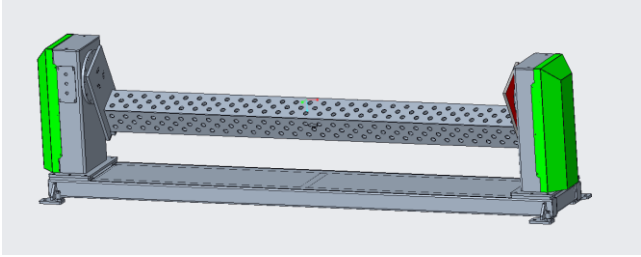

Optional: Tischadapter – damit kann der Positionierer seitlich an einen Lochtisch geschraubt werden, siehe Bild:



*** Mini Tisch L-Type** – Dreh-Kipptisch mit 2 Achsen und 300kg Traglast.



*** Cobot Turn 100** – Dreh-Kipptisch mit 2 Achsen und 100kg Traglast.

			
	<p>rotateZERO 250C / 500C / 1000C -> Neue Kompakte Serie -> Komplettsystem mit Positionierer, Gegenlager, Bodenrahmen und Zwischenrahmen. Der Zwischenrahmen hat ein Standardmaß von 2000mm x 800mm. Alternativ kann gegen Aufpreis auch ein 28mm Lochbalken mit 2000mm Länge eingebaut werden.</p>  		
	<p>rotateZERO 500 rotateZERO 1000 rotateZERO 2000 externe Roboterachse mit Planscheibe, Traglast nach Modellgröße zum drehen von Baugruppen</p> 		

Optionale Erweiterung: Gegenlager mit Bodengestell

Planscheibenabstand 2000mm bis max. 3500mm mit verstellbarem Gegenlager.

Zwischen die Planscheiben wird die Vorrichtung + Bauteil gespannt. Optional mit pneumatischen Gegenlager



			
	<p>RotateTWO 250kg Version RotateTWO 500kg Version Hinweis: Neue Modellserie ab 01/2024</p> <p>– externe Dreh-/Kippachse für den Roboter um immer in Wannelage zu schweißen und die Zugänglichkeit zu allen Schweißpositionen</p> <p>Standardprodukt mit Planscheibe und 16mm Lochtisch 600x50, Hohlewelle bis unter Lochtisch -> Formiergas möglich</p> 		

			
	<p> * Positionierer L-Type 250 * Positionierer L-Type 500 * Positionierer L-Type 1000 – externe Dreh- & Schwenkachse für den Roboter um immer in Wannelage zu schweißen und optimale Zugänglichkeit zu allen Schweißpositionen. Roboter wird im Standard mit einem Sockel auf den Positionierer gestellt </p>  <p> Im Standard mit Achtkantplatte 600mm/50 & d16mm Lochung - Somit kann Standard Spannequipment verwendet werden </p> <p> Optionale Erweiterung: 1000mm Linearachse zusätzlich auf dem Positionierer. </p> 		

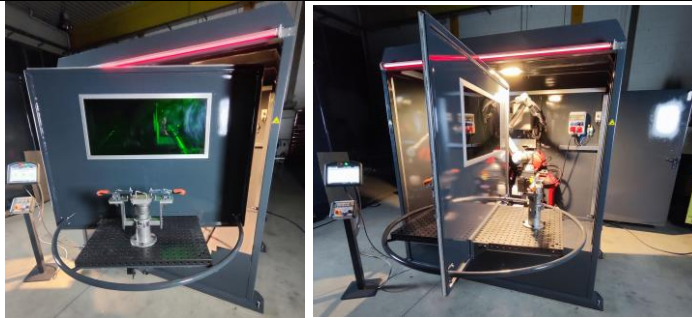
	 <p>Beispiel: L-Type 500 mit 2m slideMAXX in 45°Grad Anordnung.</p> 		
	<p>2-Stationen Positionierer H-Wender – mit einem Rahmen auf jeder Station 2000x800mm Eine große Zentrale Drehachse und auf jeder Station eine Drehachse um das Teil immer in Wannenlage zu drehen – Traglast je Seite 500kg.</p> 		

			
	<p>Robotersäule/Schwenksäule für max. Arbeitsbereich Externe Roboterachse +200° Drehbar, Roboter hängt über Kopf, Roboterhöhe ca. 2600mm verstellbar, Abstand Säule-Roboter ca. 1500mm Abmessungen passend zum Arbeitsplatz über Zwischenstück inkl. Dübel & Nivillierplatte</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;">   </div>		

OH-Fly – Roboter kommt zum Bauteil
 Stabiles Fluggestell welches mit dem Kran oder Gabelstapler bewegt werden kann. Am Fluggestell befindet sich ebenfalls der Vorschubkoffer. Das System wird mittels Magneten am Bauteil frei fixiert und dann die Schweißbahnen programmiert. Zum System passend gibt es eine Spannplatte für Lochtische.

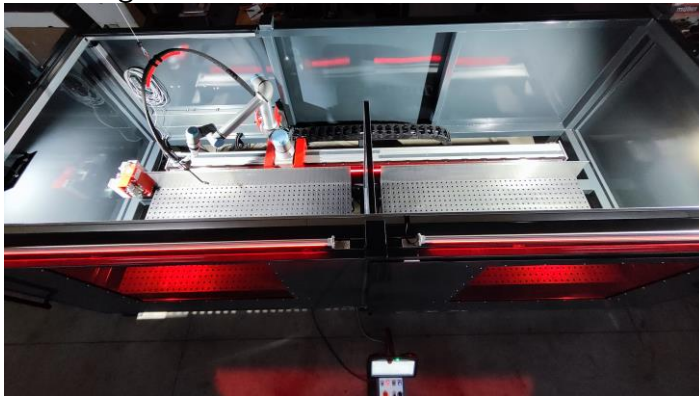


*** 2-Stationen Drehtisch – Roboter steht in der Zelle fest**
 Schweißtisch 2000mm x 1000mm, Ringsum verschlossen als Schweißkonstruktion. An der Vorderseite Drehtisch, seitlich Türen



* 2 Stationen Anlage Simple

- Ein großer Maschinenrahmen
- 2-Stationen Betrieb mit Trennwand auf Tisch (kann abgenommen werden)
- 3-Seiten (H/R/L) fest verschlossen
- Aschekasten unter Schweiß Tisch
- an Vorderseite schiebbare Türen mit Scheiben und Abfrage
- 4400mm Roboter-Linearachse slideONE
- 2x Schweiß tischplatten 2000mmx1000mm mit 28mm Lochung
- rückseitig in Mitte Schiebetür für Zugang zur Technik
- LED-Arbeitslicht R+L
- Statusleisten
- Steuerung + Sicherheits SPS



ARNOLD

SCHWEISSTECHNIK GmbH

