

Innovatives Arbeitsplatzsystem

Compact-Star-One, ab September 2007
Neue Generation von Kompakt-Robotern
zum Schrauben, Fetten, Kleben, Prüfen . . .

Der zunehmende Trend zur flexiblen, manuellen Bauteilmontage bei gleichzeitiger Sicherstellung heutiger Qualitätsstandards stellt die Montagetechnik vor neue Herausforderungen.

Nicht selten kommt es deshalb vor, dass Montageabläufe an manuellen Fertigungseinrichtungen automatisiert werden müssen, um die ordnungsgemäße Ausführung oder Protokollierung qualitätsrelevanter Prozessschritte gewährleisten zu können.

Bei Handschraubersystemen versagt z.B. oft die notwendige Erfassung gängiger Qualitätsmerkmale wie Drehmoment-, Schraubenanwesenheits- und Einschraubtiefe protokollierung.

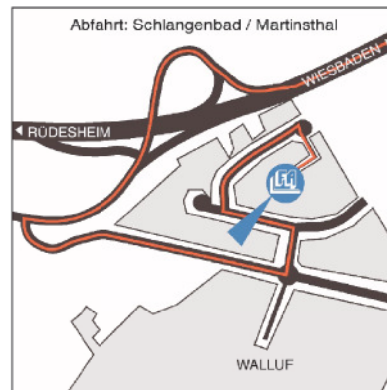
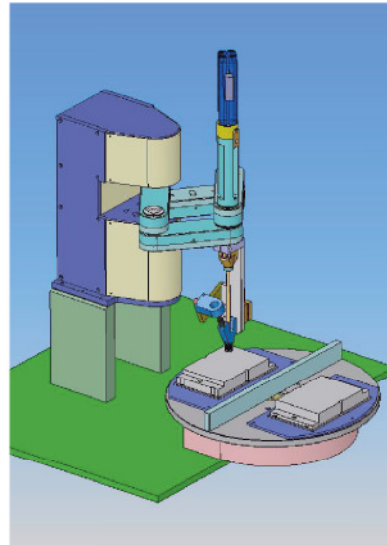
Ebenfalls als kritisch angesehen werden manuell ausgeführte Fett- oder Klebeoperationen, die bei mangelhafter oder fehlender Ausführung schnell zum Versagen ganzer Baugruppen, wie z.B. im Bereich der Automobil-Schalterproduktion führen können.

Im schlimmsten Fall müssen dann bei einem vorliegenden Schadensfall entsprechende Systeme nachgerüstet werden, die weder räumlich noch konzeptionell in den bestehenden Handarbeitsplatzaufbau integrierbar sind.

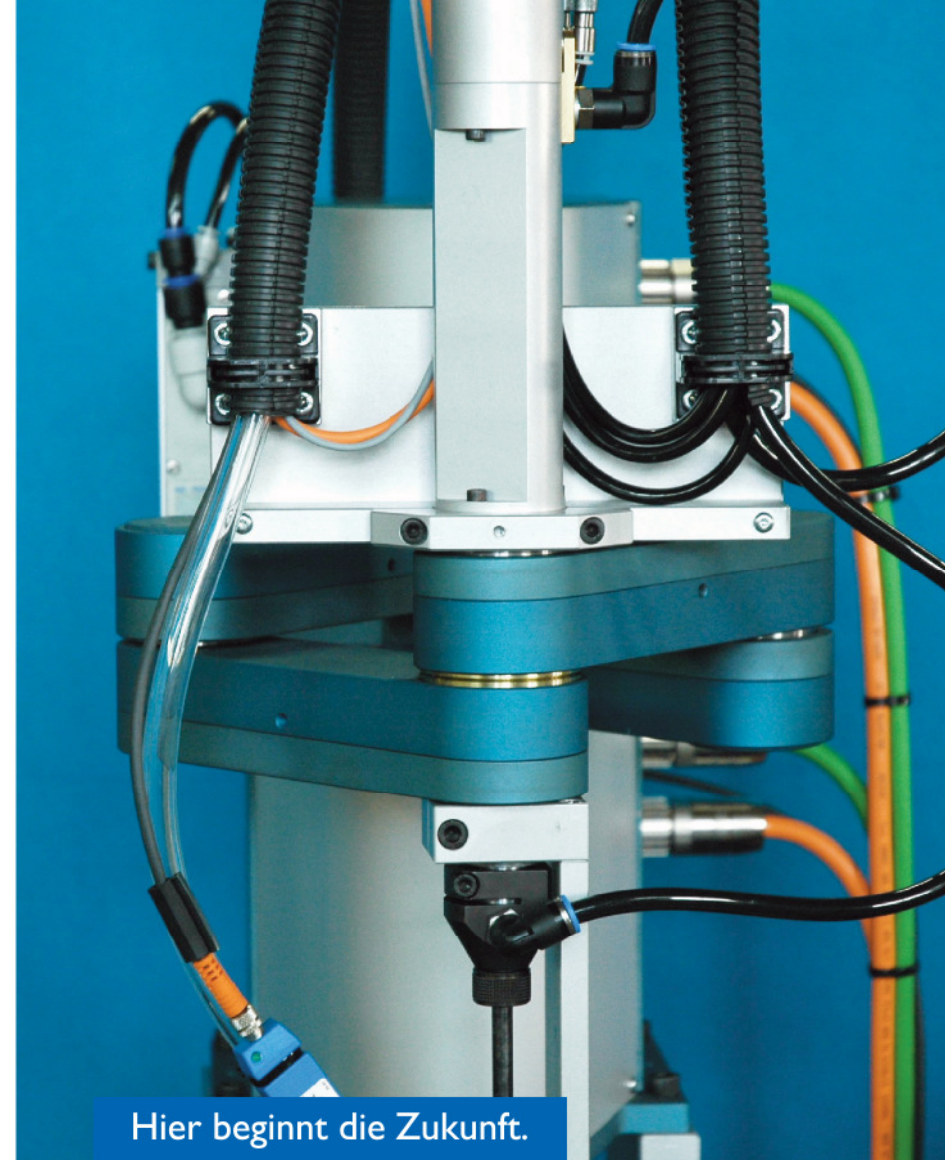
Ab September 2007 ist deshalb der bauraumoptimierte Handarbeitsplatzroboter „Compact-Star-One“ erhältlich.

Wahlweise ist der Compact-Star-One als Stand-Alone Roboter mit applikationsspezifischer Schraubspindel oder Fettdosiereinheit erhältlich.

Gerne integrieren wir den Compact-Star-One in ihren Montagearbeitsplatz gem. Lastenheft.



In der Rehbach 1
D-65396 Walluf
Telefon: +49 (0) 61 23 / 99 71 - 7
Telefax: +49 (0) 61 23 / 7 39 56
E-Mail: mail@fehlings-automation.com
www.fehlings-automation.com



Hier beginnt die Zukunft.

2 aktive - 1 passive Achse
Compact-Star-One, der kompakte Roboter für
Handarbeitsplatzsysteme zum Schrauben, Fetten, Kleben, Prüfen . . .



COMPACT-STAR-ONE

ab September 2007

COMPACT-STAR-ONE

Der kompakte Roboter für Handarbeitsplatzsysteme



2 aktive - 1 passive Achse

Minimaler Platzbedarf
von 150 x 200 mm

Standardmäßig mit pneumatischer
oder elektrischer Schraubspindel,
sowie mit Fett-Jet-Dosiersystemen
ausrüstbar

Die Scherenkinematik erlaubt einen
nierenförmigen Arbeitsbereich von
ca. 250 x 300 mm

Es werden keine Motoren
mitbewegt - geringere bewegte
Masse

Bei minimalem, mechanischem
Aufwand sehr stabile und steife
Systemkonfiguration

Kompakter Aufbau
optimiert zur Integration in
Handarbeitsplatzsysteme

Hohe Dynamik
maximale Beschleunigung
und Verfahrgeschwindigkeit
durch Scherenkinematik

Modulares Konzept
2 aktive und 1 passive Achse oder
3 aktive Achsen - zusätzliche
rotatorische Achse

Hohe vertikale Lastaufnahme
optimiert für Schraub-, Klips-
oder Setzoperationen

Manipulationssicher
kein unbeabsichtigtes Verstellen
von Initiatoren, Stoßdämpfern
oder Drosselschrauben,
da nicht vorhanden

