

### **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**

Technische Daten	
Serie	WL
Ausführung	Classic
Anzahl Achsen	6
Zuladung	10 kg
Arbeitsbereich	4100 mm
Stellfläche	500x510
Roboter Gewicht	225 kg
Montageposition	Boden Decke
Verfahren	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
Anbauteile	Wechselsystem Taktiler Taststift Online Lasersensor Offline Lasersensor Greifer

#### Verfahren

- 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

### Fragen zum Produkt?

Ihr Ansprechpartner: Manuel Benner

Tel.: +49 (0)2773/85-562 Automation@cloos.de



Technische Änderungen vorbehalten Stand: 03.07.2024

