

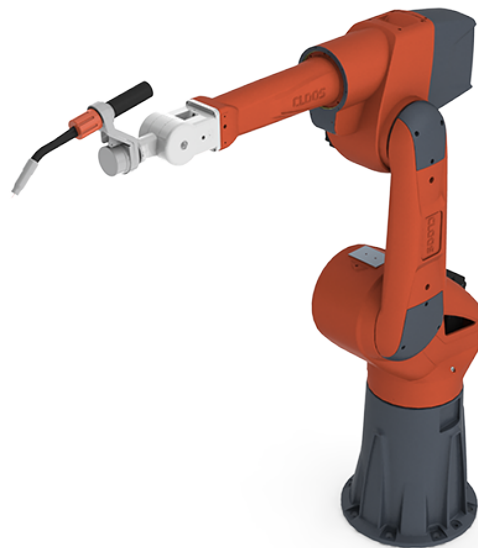


QIROX QRC-350-H

6-achsige Robotermechanik mit Classic-Handgelenk und 3500-mm-Arbeitsraum und hohem Fuß zur Bodenmontage

Der QIROX QRC-350-H ist ein sechssachsiger Knickarmroboter. Der Roboter kommt stehend auf dem Boden zum Einsatz oder ist direkt an einem Roboterpositionierer montiert. Der QIROX QRC-350-H verfügt über ein Classic-Handgelenk, an dem er Schweiß- und Schneidbrenner sowie andere Arbeitsmittel mit einem Gewicht von bis zu 15 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 15 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-350-H

Technische Daten	
Serie	WL
Ausführung	Classic
Anzahl Achsen	6
Zuladung	15 kg
Arbeitsbereich	3500 mm
Stellfläche	500x510
Roboter Gewicht	238 kg
Montageposition Verfahren	Boden 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 Taktile Taststift Online Lasersensor Offline Lasersensor Greifer

Verfahren
<ul style="list-style-type: none">• 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: 22.07.2024

