

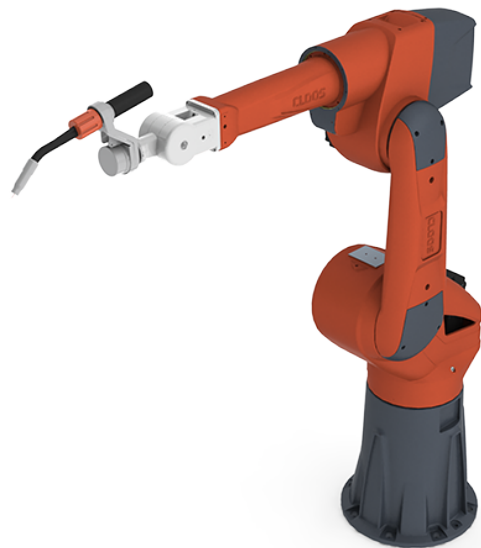


QIROX QRC-350-H

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

Technical Data	
Series	WL
Design	Classic
Number of axes	6
Payload	15 kg
Working area	3500 mm
Mounting area	500x510
Robot weight	238 kg
Mounting Processes	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
Attachment parts	Wechselsystem Taktile Taststift Online Lasersensor Offline Lasersensor Greifer

Process
• 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

Questions about the product?

Your contact partner
Manuel Benner
Tel.: +49 (0)2773/85-562
Automation@cloos.de



Technical modifications reserved
Version: 03.07.2024

