

EasyWeld Turn Table

Die nächste Vorrichtung rüsten, während der Roboter schweißt.

Eine robuste, geschlossene 180-Grad-Drehtischzelle für kontinuierliches Roboterschweißen, schnelle Wechsel und reproduzierbare Produktion.



99 % DER MODERNEN COBOTS

VIELE INDUSTRIEROBOTER

ZWEISEITIGER ABLAUF

ETT-1001

KOMMERZIELLE BESTELLNUMMER

1000 x 1500 mm

SCHWEISSPLATTE

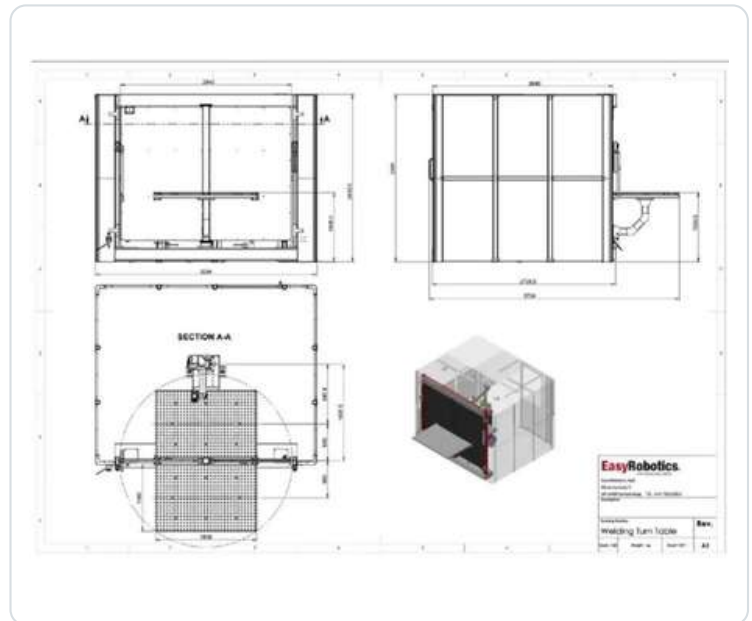
180 degrees

TÜR- / TISCHDREHUNG

Industrielle Masse. Beherrschte Geometrie.

Als stabiles Produktionsmittel gebaut - nicht als leichte Vorführzelle.

Die steife Stahlkabine, die massive Drehtischeinheit und der bodenverankerte Grundrahmen bilden eine stabile Referenz für Roboter, Vorrichtung und Werkstück. Nivellierpunkte unterstützen die präzise Aufstellung; die geschlossene Architektur schützt die Steuerung und schafft Platz für Schweißausrüstung.



1900 kg

Veröffentlichte kommerzielle Systemmasse

2600 x 2700 x 2500 mm

Veröffentlichte Zellenabmessungen

Floor anchored

Vor Betrieb nivellieren und sichern

700 x 500 x 650 mm

Steuerungsfach

0 / 45 degrees

Roboter-Montagepositionen

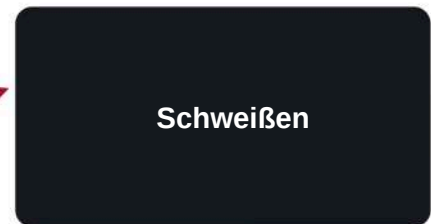
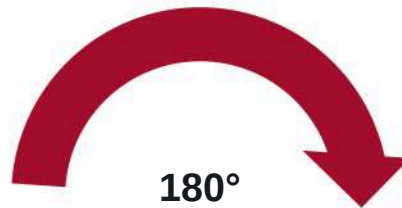
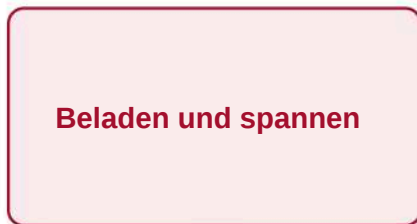
Max. 8 bar trockene Luft

Pneumatikversorgung

Konfigurierte Masse und Außenabmessungen sind in der freigegebenen Projektzeichnung und Auftragsbestätigung zu prüfen.

Rüstzeit aus dem Roboterzyklus entfernen

Eine Seite vorbereiten, während auf der anderen geschweißt wird.



Sind die neuen Teile montiert, wird die Tür gedreht. Die vorbereitete Vorrichtung gelangt in den Roboterbereich, die fertige Vorrichtung zur Bedienerseite - ohne separaten Rüststopp.

1 Beladen und spannen

Die nächsten Werkstücke auf der Bedienerseite sicher spannen.

2 Schweißen

Der Roboter führt den programmierten Zyklus hinter der Trennwand aus.

3 Entriegeln und drehen

Tür und Tisch mit dem Griff um 180 Grad drehen.

4 Positionieren und prüfen

Verriegelung und Positionssensor bestätigen die Produktionsseite vor dem Neustart.

HÖHERE ROBOTERAUSLASTUNG

REPRODUZIERBARE TEILELAGE

EINFACHER ZWEISEITIGER FLUSS

Große Kabine mit direktem Ladezugang

Platz für Roboter, Vorrichtungen, Brennerpaket und Servicearbeiten.



OPERATOR SIDE

Freier Eckzugang

Bei geöffneten Bedientüren und nach außen gedrehter Tischseite lassen sich Vorrichtungen und Teile ohne engen Durchgriff handhaben.

Zwei Arbeitsseiten

Eine vorbereitete Vorrichtung kann außerhalb der Schweißzone warten, während die zweite Seite produziert.

Flexible Pendant-Position

Die Teach-Pendant-Halterung kann im Steuerungsbereich oder an der Tischplatte angeordnet werden.

Integration von Ausrüstung

Kabine und Steuerungsarchitektur bieten Platz für Kabel, Medien und projektspezifische Schweißhardware.



**Der breite Zugang vereinfacht Vorrichtungswechsel, Beladen, Reinigung und Service
- die große Kabine hält den Prozess zugleich geordnet.**

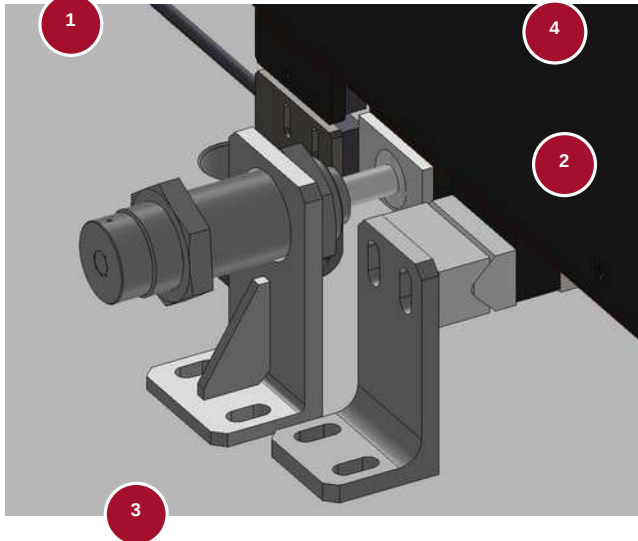
Externe Steuerungsposition (Option)

Der Steuerungsschrank kann außerhalb der Kabine angeordnet werden, wenn das Projekt mehr Innenraum oder direkten Servicezugang erfordert.



Überwachte Drehung für sicheren, reproduzierbaren Betrieb

Mechanische Positionierung und Sensorbestätigung arbeiten zusammen.



1 Stoßdämpfer

Dämpft die Endbewegung in der Position.

2 V-Positionierblock

Erzeugt einen definierten mechanischen Anschlag.

3 Manueller Sicherungsstift

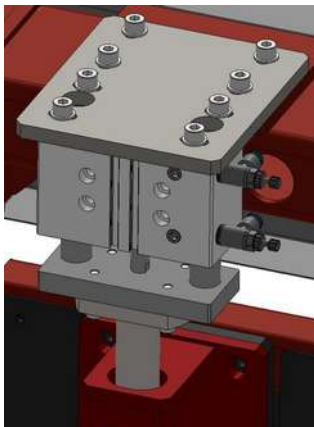
Sichert die Tür gegen unbeabsichtigte Bewegung.

4 Sicherheitsschalter

Überwacht die korrekte Türposition.

5 Optionale Pneumatikverriegelung

Automatisiert Positionieren und Verriegeln.



Roboter- und Schweißfreigabe müssen gesperrt sein, wenn eine Zugangstür offen, entfernt oder nicht sicher positioniert ist. Türsensoren, Not-Halt, Reset-Logik und Sicherheitssteuerung sind für die Gesamtzelle zu integrieren und zu validieren.

Breite Roboter- und Schweißprozesskompatibilität

Eine gemeinsame Zellenplattform für Cobots und ausgewählte Industrieroboter.

99%

OF MODERN COBOTS

COBOT + INDUSTRIAL ROBOT
PLATFORM

Viele Industrieroboter

Möglich nach Prüfung von Roboter­masse, Traglast, Basismomenten, Reichweite, Dynamik, Montageinterface und Schutzkonzept.

Roboteraufnahme

Konsolenpositionen mit 0 oder 45 Grad optimieren die Reichweite.

Schweißverfahren

MIG, TIG, Plasma- und Punktschweißen lassen sich mit dem passenden Prozesspaket integrieren.

Sonderkonstruktion

Passt die Standardschnittstelle nicht, kann eine kundenspezifische Adapterplatte oder Roboter­konsole konstruiert werden.

MIG

TIG

PLASMA

SPOT

!

ADAPTERPLATTE NICHT VERGESSEN

Die robotspezifische Adapterplatte im EasyRobotics Online-Konfigurator auswählen und separat bestellen, sofern sie nicht ausdrücklich im Angebot enthalten ist.



ADAPTERPLATTEN-KONFIGURATOR /
PARTNERPORTAL

Passt eine Standardplatte nicht, kann EasyRobotics einen projektspezifischen Adapter oder eine Roboter­konsole konstruieren.

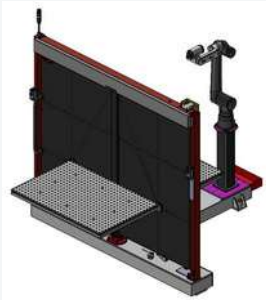


Optionen zur Vervollständigung der Schweißzelle

Standardarchitektur, veröffentlichte Optionen und projektspezifische Erweiterungen.

STANDARDARCHITEKTUR

- Geschlossene Stahlzelle
- Zweiseitiger 180-Grad-Drehtisch
- Türpositionsüberwachung
- Manueller Positionierstift
- Steuerungsfach
- Teach-Pendant-Halterung
- Wahlschalter und Statusleuchte
- Bodenankerpunkte



VERÖFFENTLICHTE OPTIONEN

- Externe Steuerungsposition
- Perforierte Schweißplatte 2-164014.X7
- Pneumatische Türverriegelung
- Räder*
- Floor Dock*
- Safety Scanner Cover*



ENGINEERING-OPTIONEN

- Rauchabsaugung
- Schweißquelle, Brenner und Schlauchpaket
- Kundenspezifische Vorrichtungen
- Werkzeuglayout mit 2 oder 4 Zonen
- Sicherheitsrelais / Sicherheits-SPS
- Integration von Industrierobotern
- Kundenspezifische Adapterplatte



**In Produktunterlagen veröffentlicht; Machbarkeit und Umfang für die Endzelle bestätigen.*

1

AUSRICHTEN &
VERANKERN



2

ROBOTER & ADAPTER
MONTIEREN



3

LUFT & STEUERUNG
ANSCHLIESSEN



4

GESAMTZELLE
VALIDIEREN

Bestellübersicht

Veröffentlichte kommerzielle Referenzen sowie erforderliche und projektspezifische Positionen.

REFERENZ	PRODUKT / OPTION	BESTELLHINWEIS
ETT-1001	EasyWeld Turn Table	H: 2500 mm, W: 2700 mm, L: 2600 mm, Wt: 1900 kg, Incl Siegmund Welding plate W: 1000 x L:1500 mm
2-164014.X7	Perforierte Schweißplatte	System-16-Platte; 1500 x 1000 x 12 mm; plasmanitrierter Werkzeugstahl.
Konfigurator-Position	Robotspezifische Adapterplatte	Für exakte Robotermarken und -modelle auswählen. Separat bestellen, sofern nicht enthalten.
Angebot / Engineering	Steuerung außerhalb der Kabine	Projektspezifische Schrankposition, Kabelführung und Zugänglichkeit.
Angebot / Engineering	Pneumatikverriegelung und Sicherheitspake	Sensorik, Sicherheitslogik, Reset-Konzept und Validierungsumfang sind projektspezifisch.
Angebot / Engineering	Vorrichtungen, Absaugung und Industrieroboter	Auslegung nach Schweißprozess, Werkstück, Roboter und lokalen Anforderungen.

Die Engineering-Handbuchreferenz 0109-00001 erscheint in einer Dokumentrevision. Sie wird nicht als separate kommerzielle Standardvariante geführt; aktive Bestellreferenz im Angebot bestätigen.

!

ADAPTERPLATTE NICHT VERGESSEN

Die robotspezifische Adapterplatte im EasyRobotics Online-Konfigurator auswählen und separat bestellen, sofern sie nicht ausdrücklich im Angebot enthalten ist.



ADAPTER PLATE CONFIGURATOR /
PARTNER PORTAL

EasyRobotics ApS | Tinggårdvej 1 | 6400 Sønderborg | Denmark | info@easyrobotics.dk | +45 53770267 | www.easyrobotics.biz

Irrtümer und Auslassungen vorbehalten. Konstruktion, Abmessungen, Gewichte, technische Daten, Bestellnummern, Lieferumfang und Verfügbarkeit können sich ohne Vorankündigung ändern. Angebot, freigegebene Projektzeichnungen und Auftragsbestätigung sind maßgebend. Die Gesamtzeile ist vor Nutzung zu bewerten und zu validieren.