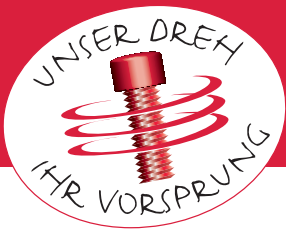


# RSX

## Schraubeinheit für Leichtbauroboter



Der RSX wurde für den Robotereinsatz entwickelt und ist aufgrund seines sehr niedrigen Gewichts bereits für Leichtbauroboter ab 3 kg geeignet.

Die Schraubeinheit ist ESD-ableitfähig nach DIN EN 61340-5-1. Dadurch ist der RSX auch für Schraubfälle in Elektro- und Elektronikwendungen einsetzbar. Die Zuführung des Verbindungselements erfolgt per Schlauch. Alternativ dazu wird eine Pick&Place-Lösung angeboten.

Für das Schrauben in allen Positionen ohne Halteluft wurde eine Fixiereinrichtung für das Verbindungselement integriert. Für die gängigen Roboter-Modelle stehen passende Adapter zur Verfügung. Mit dem RSX können auch Muttern und andere Verbindungselemente verschraubt werden.



Für schwer zugängliche Schrauborte kann die Einheit mit einem Vakuummodul ausgestattet werden.

### **DIE VORTEILE AUF EINEN BLICK:**

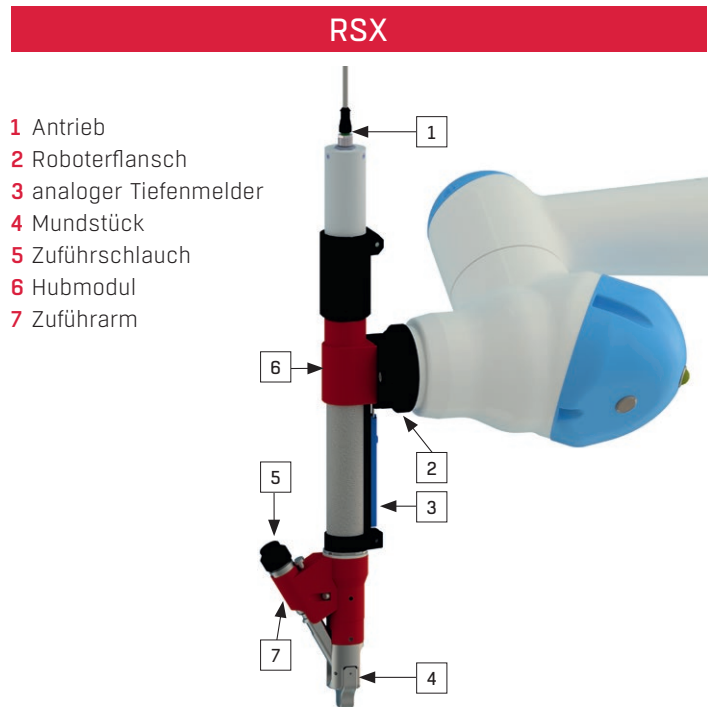
- + Für Roboter ab 3 kg Tragkraft geeignet
- + Kompakte Bauweise
- + Geringes Gewicht
- + Automatische Zuführung des Verbindungselements
- + Offene Antriebsschnittstelle (elektrisch / pneumatisch), Typ und Fabrikat frei wählbar
- + Schnittstellen für Signal- und Datenaustausch
- + Analoges Wegmesssystem
- + Hohe Verfügbarkeit
- + Schneller Bitwechsel ohne Werkzeug

## Technische Daten

RSX	
Schraubengröße	M2 – M8*
Muttergröße	M2 – M8*
Gewicht (ohne Antrieb)	ca. 1,9 kg
Drehmoment	bis 16 Nm
Anpresskraft Werkzeughub	10-70 N
Schallpegelmesswert	ca. 50 dB(A)
Taktzeit	ab 0,8 sec.
Vakuumausführung	ja
Bitwechsel	Nach unten, < 10 sec.
Länge (ohne Antrieb)	ca. 400 mm

\* Standard, weitere Größen auf Anfrage

## Baugruppen



## Interaktionsszenarien bei Roboteranwendungen

<p><b>Ko-Existenz:</b> Mensch und Roboter halten sich zeitgleich in benachbarten Bereichen auf. Beispiel ist eine Einlegestation mit Drehteller an einer Roboterzelle.</p>	<p><b>Kooperation:</b> Mensch und Roboter teilen sich einen Arbeitsraum, arbeiten darin aber zu unterschiedlichen Zeitpunkten. Der Arbeitsbereich ist abgesichert.</p>	<p><b>Kollaboration:</b> Mensch und Roboter teilen sich zum gleichen Zeitpunkt denselben Arbeitsraum. Nach DIN EN 10218-1 und ISO TS 15066 wird zwischen 4 Arten der Kollaboration unterschieden:</p> <table border="1"> <tr> <td>Sicherheitsbewerteter überwachter Halt</td> <td>Handführung</td> <td>Leistungs- und Kraftbegrenzung</td> <td>Geschwindigkeits- und Abstandsüberwachung</td> </tr> </table>	Sicherheitsbewerteter überwachter Halt	Handführung	Leistungs- und Kraftbegrenzung	Geschwindigkeits- und Abstandsüberwachung
Sicherheitsbewerteter überwachter Halt	Handführung	Leistungs- und Kraftbegrenzung	Geschwindigkeits- und Abstandsüberwachung			
<b>Passende Schraubsysteme von STÖGER AUTOMATION</b>						
<p>RSX SRS (SES-Serie) SRL (SEL-Serie)</p>	<p>RSX SRS (SES-Serie) SRL (SEL-Serie)</p>	<p>RSX CSX SRS (SES-Serie) SRL (SEL-Serie)</p>	<p>RSX CSX SRS (SES-Serie)</p>	<p>CSX</p>	<p>RSX CSX</p>	

CAD-Daten finden Sie auf [www.stoeger.com/de/downloads.html](http://www.stoeger.com/de/downloads.html) im Reiter Schraubautomaten

STÖGER AUTOMATION GmbH Telefon: +49 8179 997 67-0  
 Gewerbering am Brand 1 info@stoeger.com  
 82549 Königsdorf www.stoeger.com

