

# EcoRP S053i und EcoRP S153i

## Der Spezialist für Nutzfahrzeuge

Der Swingarm-Roboter **EcoRP S053i** und **EcoRP S153i** ist speziell für die Lackierung von Nutzfahrzeugen konzipiert und bietet beste Zugänglichkeit bei kleinen und großen Karosserien in einer Produktionslinie.

Als vollautomatische Station, die sowohl für die Innenlackierung der Ladefläche als auch zur Außenlackierung der Hecktüren konzipiert werden kann, bietet der Roboter höchste Flexibilität in einer Lackierkabine. Er eignet sich gleichermaßen für den Betrieb im Line-Tracking und Stop&Go.

Die Vorteile der dritten Robotergeneration kommen auch beim Swingarm-Roboter zum Tragen: Identische Bauteile über alle Modelle hinweg vereinfachen das Ersatzteilmanagement, sparen Lagerkosten und erleichtern die Wartungsarbeiten. Schnellverschlüsse ermöglichen einen sehr effektiven Zugang zum Tausch der integrierten Pneumatik-, Steuerungs- oder Hochspannungskomponenten.

### WEITERE HIGHLIGHTS



[Optimiertes Wartungskonzept durch den Einsatz von Schnellkupplungen an den Abdeckungen mit schnellem Zugang zur Applikationstechnik](#)

[Hoch dynamische Getriebe](#)

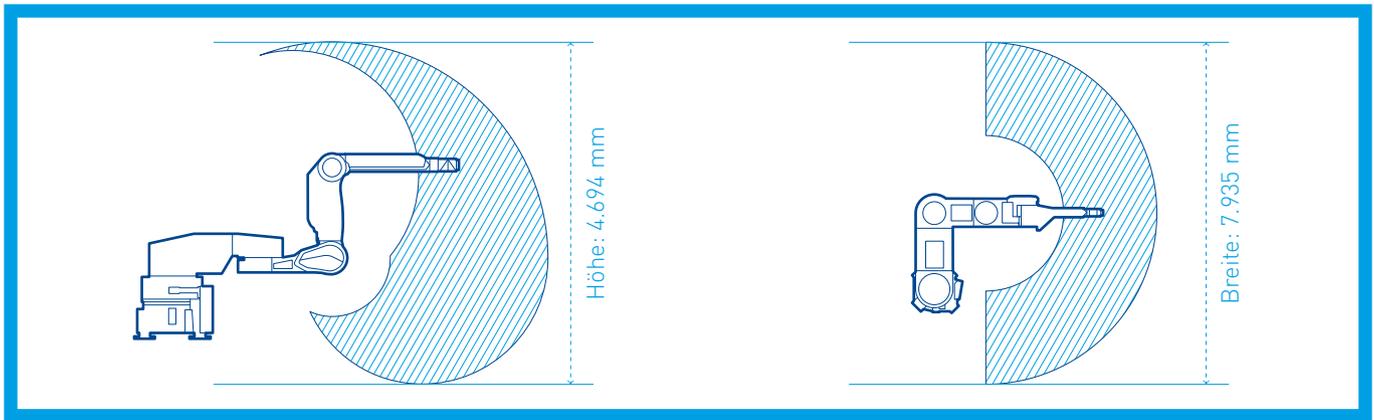
[Optimierter Wärmehaushalt für geringere Belastung von Einzelbaugruppen](#)

[Voll integrierte Applikation](#)

[Modular aufgebauter Roboter, analog zu EcoRP Roboterfamilie](#)

# Technische Daten

## EcoRP S053i und EcoRP S153i



Arbeitsraum EcoRP S053i – auf Flansch bezogen

	Arbeitsbereich	Max. Geschwindigkeit
Achse 1 – Drehen des Roboters	$\pm 90^\circ$	115°/s
Achse 2 – Schwenken des Vertikalarms	+25° / -90°	115°/s
Achse 3 – Schwenken des Horizontalarms	+80° / -66°	115°/s
Achse 4 – Handachse	(Summe $\leq 90^\circ$ ) $\pm 540^\circ$	540°/s
Achse 5 – Handachse		540°/s
Achse 6 – Handachse		540°/s
Achse 7 – Verfahrachse	maximal 50 m	1,2m/s
Achse 8 – Anbau rechts in Förderrichtung	+90° / -40°	+55°/s
Achse 8 – Anbau links in Förderrichtung	+40° / -90°	
Achse 9 – Anbau rechts in Förderrichtung	+60° / -90°	+69°/s
Achse 9 – Anbau links in Förderrichtung	+90° / -60°	
Masse	S053i komplett: 4.230 kg	
Armlängen	Arm 1: 1.250 mm · Arm 2: 1.726 mm	
Arbeitsbereich (ohne Verfahrachse bis Handachsenflansch)	Höhe: 4.694 mm Breite: 7.935 mm (ab Roboterbasis)	
Max. TCP-Geschwindigkeit	1.500 mm/s	
Max. TCP-Beschleunigung	5.000 mm/s <sup>2</sup>	
Ex-Schutz	ATEX Kategorie 2, 3 FM-Zulassung für Class 1, Div 1	
TCP-Genauigkeit	$\pm 2,5$ mm	
Kraft für Türhandling	200 N	
Zuladung am Arm 1 und 2	Je 30 kg	