



ABG™ ACTIVE BELT GRINDER™

ABG(アクティブベルトグラインダー)は、主に小サイズから中サイズのワークピースにおける表面処理を精密に自在に自動化出来るイノベティブソリューションです。継手、フレーム、インプラント、ドアハンドル等、自動車用小型鋳造部品等の用途に最適にカスタムソリューションを可能にします。フロアスタンドユニットは簡単にロボットセルと統合出来ます。これまで自動化が難しかった工程の自動化を可能にし、同時に、製品品質の向上且つ、信頼性が高く生産コストが大幅に削減出来る再現性の高い工程の自動化を構築します。

表面処理: グラインディング, デバリング (バリ取り), ポリッシング
等材料: 鉄, アルミ, チタン, マグネシウム, カーボン, プラスチック, 木材, セラミック, ココナッツファイバー等ほぼ全ての材料...

PATENTED
TECHNOLOGY


FERROBOTICS®
perfect feeling

ABG™ ACTIVE BELT GRINDER™

パッシブセーフティと高速制御

アクチュエータとセンサー素子の堅牢な機械設計に加え、パッシブセーフティと高速制御の一体化により、ハイレベルな工程信頼性を実現。

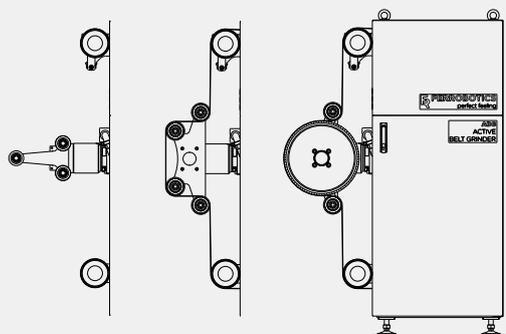
**フォースセンシティブアクチュエータ&
デカップルドベルトテンションのコンビネーション**
メカ式アクチュエータ/センサー素子、軽量設計、デカップルドベルトの精巧な組み合わせにより、高いレベルで工程の信頼性を確保。

簡単なシステム統合とシームレスな品質管理

標準インターフェースを使用し容易に使用が可能に。接触状態、ストロークの位置、押付け力が全てコンスタントにフィードバックされる為シームレスな品質管理が可能。

自在性と適応性の最大化

押付け力は、各要求に基づき10Nから最大押付け力（250N、500N、800 N）までの範囲で設定可能。且つ、加工条件、ワークピースに応じた要求特性の設定が可能。



ダイナミック

- ・ 研磨痕を防止
- ・ 工程数の低減
- ・ 再現性の高い仕上がり

特徴

- ・ 自律誤差補正機能搭載
- ・ 自動補正で精密に押付け力をコントロール
- ・ 工程の押付け力をモニタリング

主要特性

最大押付け力 (N)	10 N up to Standard 250 N (optional up to 500 N/800 N)
ストローク (mm)	48.0
サイズ (mm)	1,170 x 770 x 1760
自重(kg)	450
電源 / 圧縮エアサプライ	AC 380 ... 500 V, 16 A, 50 – 60 Hz max. 7 bar, 30 µm, ISO 8573-1 Kl.3 (water- and oil-free)
モータ定格出力 [W]	4,000
ベルトスピード (m/s)	1 - 36
エア消費量 [l/min]	20
使用環境温度範囲 [°C]	+5 ... +40
通信インターフェース	Standard: Ethernet TCP/IP Optional: Ethernet IP, DeviceNet, Profibus, ProfiNet, Analog I/O

FerRobotics Compliant Robot Technology GmbH
Altenbergerstrasse 69
Science Park 1
A-4040 Linz, Austria
office@ferrobotics.at

FerRobotics Inc.
59 Prairie Parkway
60136 GILBERTS
Illinois, USA
office@ferrobotics.com