



OptoTech

# RPL 30

Flexible Roboterlösung für Einzelflächen (Linsendurchmesser bis  $\varnothing 20\text{mm}$ ) als auch für Linsen auf Kittstücken



Der RPL 30 ist die leistungsstarke Roboterlösung von OptoTech, die das automatische Be- und Entladen der Schleifmaschine SM 30 CNC und der Poliermaschine SPO 30 CNC ermöglicht. Der RPL 30 kann sowohl Einzelflächen (bis  $\varnothing 20\text{mm}$ ) als auch Linsen auf Kittstücken befördern.



# OptoTech

## Technische Daten

	RPL 30
Arbeitsbereich Durchmesser	8.8 mm - 20 mm
Positioniergenauigkeit	± 0.02 mm
Anwendung	Gleichzeitiges Be- und Entladen von bis zu 2 Maschinen
Traglast	bis zu 10,9 Kg
Strombedarf (andere auf Anfrage)	32 A / 9 kVA / 400 V
Disclaimer	Änderungen der Daten ohne Ankündigung vorbehalten. Wenden Sie sich zur Klärung von Einzelheiten bitte an OptoTech.





## Highlights

- Betrieb: 6-Achs-Roboter mit Steuerung, über Schnittstelle in den automatischen Ablauf der Maschine integriert
- Sicherheit: Fortschrittliche Sicherheitsfunktionen und präzise Roboter-Bewegungen für ein reibungsloses Handling der Linsen. Volle RPL-Maschinenvernetzung über neuesten IoT-Standard.
- Doppelsauger für sehr schnelle Wechselzeiten. Die Teflonbeschichtung des Saugnapfes minimiert die Verschleppung von Poliermitteln.
- Große Linsenablage: Bis zu 5 Schubladen mit je 2 großen (300 × 400 mm) oder 4 kleinen (300 × 200 mm) DIN-Paletten; manuell ausziehbar zum Beladen
- 3-Punkt-Greifer mit austauschbaren Backen zur präzisen Zentrierung der Linsen vor dem Beladen in die Maschine
- 2 Auswurfschächte (optional): Die Linsen können zum Messen ausgeworfen werden. Eine Unterbrechung des Roboters ist dafür nicht erforderlich.
- Eintauchbehälter (optional): Fasst bis zu 4 Paletten, mit Wasserkreislauf, Ultraschallreinigung und automatischer Befüllung/Entleerung
- Waschstation (optional): Empfohlen für angeschlossene Poliermaschinen. Die Linse wird von einem 3-Punkt-Greifer in einer vertikalen Position gehalten, um eine optimale Reinigung und Trocknung beider Linsenseiten zu gewährleisten. Der Reinigungsvorgang erfolgt über eine spezielle Düse (Wasser und Luft).

## Prozessmerkmale

### Funktionsumfang:

1. Entnahme der Linse aus DIN-Palette
2. Handling von bis zu 2 Linsen über Doppelsaugnapfe
3. Zentrieren der Linse vor dem Einlegen in die Maschine durch eine integrierte Vorzentrierstation
5. Entnahme von bearbeiteter Linse aus dem Arbeitsraum der Maschine und Einlegen der neuen Linse
6. ggf. Reinigung der Linse in der integrierten Reinigungsstation mit Wasser und Luft (Option)
6. Falls erforderlich, Transfer von Linsen über Transferschubladen (Option) zur Messung ohne Unterbrechung des Roboterzyklus
7. Lagerung der bearbeiteten Linsen im Tauchbecken (Option)
8. Öffnen und Schließen von Schubladen (Option) im Objektivlager

## Optionen

- Verschiedene Reinigungsstationen verfügbar
- Eintauchbecken
- Auswurfschubladen
- Verschiedene Greif- und Saugvorrichtungen je nach Werkstückgeometrie optional erhältlich