

# Technische Daten

Digital Robot HORST1400

## Grunddaten

Anzahl der Achsen	6
Maximale Traglast	12 kg (Nennlast 8 kg)
Reichweite	1425 mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,10 mm
Schutzart	IP54
Schallpegel (A)	< 70 dB (A)
Gewicht	ca. 150kg
Stromversorgung	230 VAC, 50-60 Hz Typisch: 500 W
Umgebungstemperatur	5-40 °C



## Bedienung

### Panel

13,3" Touchscreen mit Not-Halt, 3-stufigem Zustimmaster und zwei USB-Schnittstellen (inkl. Halterung).

## Bediensoftware

### horstFX

Mit horstFX steht bei der Programmierung des Roboters standardmäßig eine intuitive und komfortabel zu bedienende grafische Benutzeroberfläche zur Verfügung. Des Weiteren können über die textuelle Programmierung ganze Programme oder einzelner Funktionen in JavaScript mit Syntax-Editor erstellt werden.

Bedarfsgerecht kann horstFX durch die leistungsstarke Additional Software Features "Advanced Graphical Features" und "Advanced Interfaces" erweitert werden.

### Advanced Graphical Features

Ermöglicht die grafische Programmierung von Palettieranwendungen, die Verwendung der personalisierten Betriebsansicht mit frei belegbaren Makro-Buttons und das Einrichten benutzerdefinierter Koordinatensysteme.

### Advanced Interfaces

Ermöglicht den Zugriff auf Modbus, Profinet und die Primärschnittstelle für externe Funktionsaufrufe (XML-RPC).

Die aufgeführten Angaben, Daten und Abbildungen dienen Informationszwecken und stellen keine Zusicherung von Eigenschaften dar. Änderungen vorbehalten. Für den Lieferumfang ist der jeweilige Vertragsgegenstand maßgeblich.

## Steuerung und Schnittstellen

### Control

<b>Abmessungen</b> (H x B x T)	313 mm x 174 mm x 446 mm
<b>E/A-Anschlüsse am Schaltschrank</b>	20 dig. Eingänge (erweiterbar auf 28) 18 dig. Ausgänge (erweiterbar auf 30)
<b>E/A-Anschlüsse am Werkzeugflansch</b>	je 2 Digitaleingänge/-ausgänge
<b>E/A Stromversorgung</b>	24 V/7 A an Steuerung 24 V/2,5 A am Werkzeugflansch
<b>Kommunikation</b>	TCP/IP 100-Mbit/s Ethernet (Sockets), Primärschnittstelle (XML-RPC)
<b>Sicherheitsrelevante Schnittstellen</b> (jeweils 2 Kanäle)	Not-Halt, Sicherheitshalt [jew. Ein- und Ausgang] nach DIN EN ISO 10218-1; PL d. + 4 konfig. sichere Eingänge + 6 konfig. sichere Ausgänge
<b>Verkabelung HORST</b>	Kabel zwischen Roboter und Steuerung: 3 m
<b>Verkabelung Bediengerät</b>	Kabel zwischen Bediengerät und Steuerung: ca. 5 m