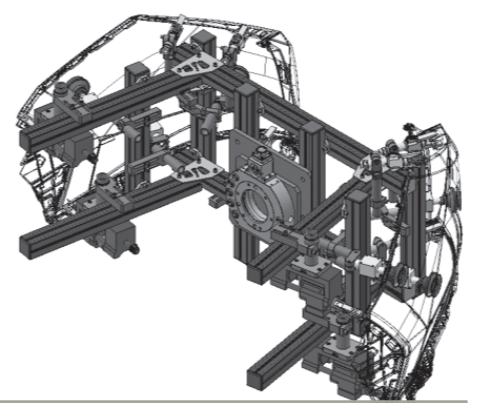


나우 그립 시스템

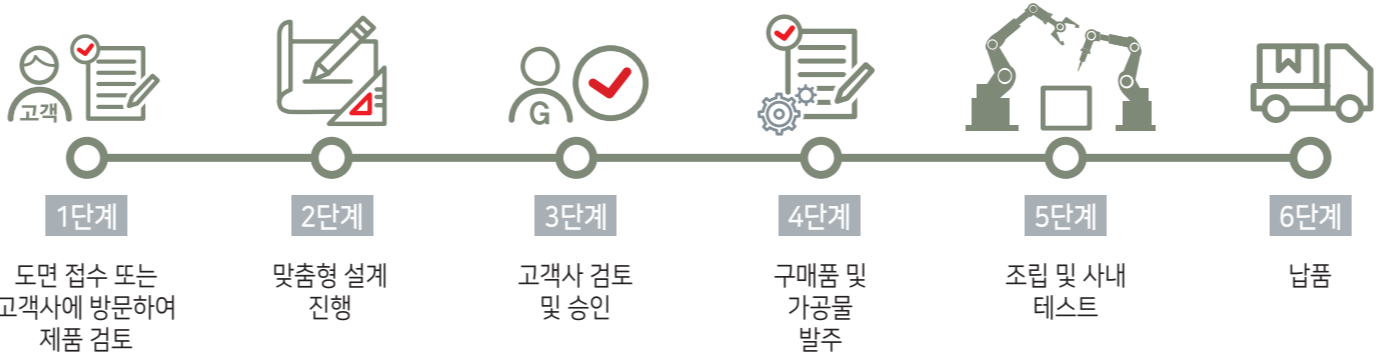


나우 그립 시스템 특징점

나우 그립 시스템은 다양하고 복잡해지는 사출금형의 트렌드를 빠르게 파악해, 혁신적인 기술력과 풍부한 현장 노하우로 고객에게 맞춤형 플라스틱 취출지그(E.O.A.T)를 제공합니다.

그립 시스템은 사출 성형기에 정착된 로봇이 제품을 취출하기 위해 사용되는 모든 툴(부품)입니다

맞춤형 3D 설계 진행 절차

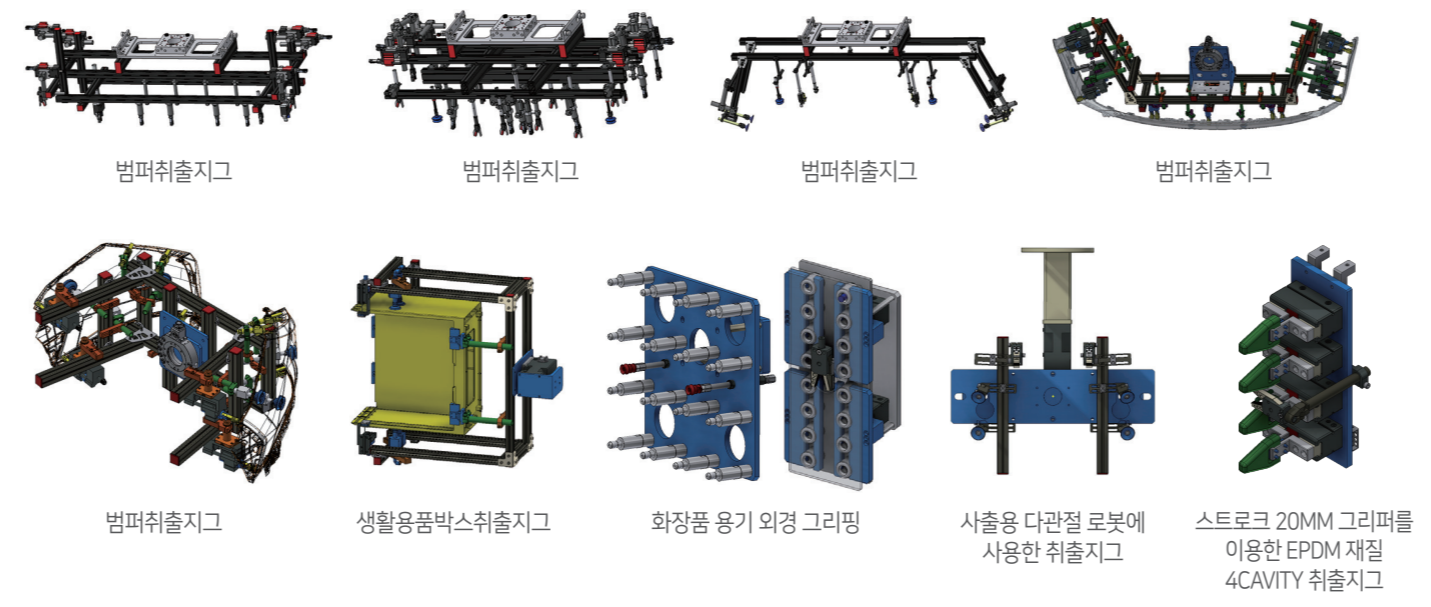


NURO 직교로봇 외형치수

MODEL	DIMENSION																	
	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	L	M	N	O	P	Q	R	S
NURO5-0811S	1557 [1657] [1857]	2102	251	1600	251	800 [900] [1100]	200	306	1004	376	852	680 [680] [780]	172	-	-	-	-	-
NURO5-0811D	1607 [1707] [1907]	2102	251	1600	251	800 [900] [1100]	200	306	1004	376	852	580 [580] [680]	272	180	580	102	850 [950] [1100]	250
NURO10-1315S	2271 [2471]	2602	301	2000	301	1300 [1500]	250	400	1355	427	1170	980	190	-	-	-	-	-
NURO10-1315D	2311 [2511]	2602	301	2000	301	1300 [1500]	250	400	1355	427	1170	810	360	232	810	128	1350 [1550]	300
NURO15-1618S	2714 [2914]	3062	381	2300	381	1600 [1800]	300	480	1586	488	1407	1260	147	-	-	-	-	-
NURO15-1618D	2744 [2944]	3062	381	2300	381	1600 [1800]	300	480	1586	488	1407	1040	367	250	1040	117	1650 [1850]	350
NURO10-1315SII	1840 [1940]	2602	301	2000	301	1300 [1500]	250	400	1355	427	1170	980	190	-	-	-	-	-
NURO10-1315DII	1890 [1990]	2602	301	2000	301	1300 [1500]	250	400	1355	427	1170	810	360	232	810	128	1350 [1550]	300
NURO15-1618SII	2160 [2260]	3062	381	2300	381	1600 [1800]	300	480	1586	488	1407	1260	147	-	-	-	-	-
NURO15-1618DII	2210 [2310]	3062	381	2300	381	1600 [1800]	300	480	1586	488	1407	1040	367	250	1040	117	1650 [1850]	350
NURO25-1800SII	2000	3400	450	2500	450	1800	300	470	1940	550	1835	1500	343	-	-	-	-	-
NURO25-2000SII	2100	3400	450	2500	450	2000	300	470	1940	550	1835	1500	343	-	-	-	-	-

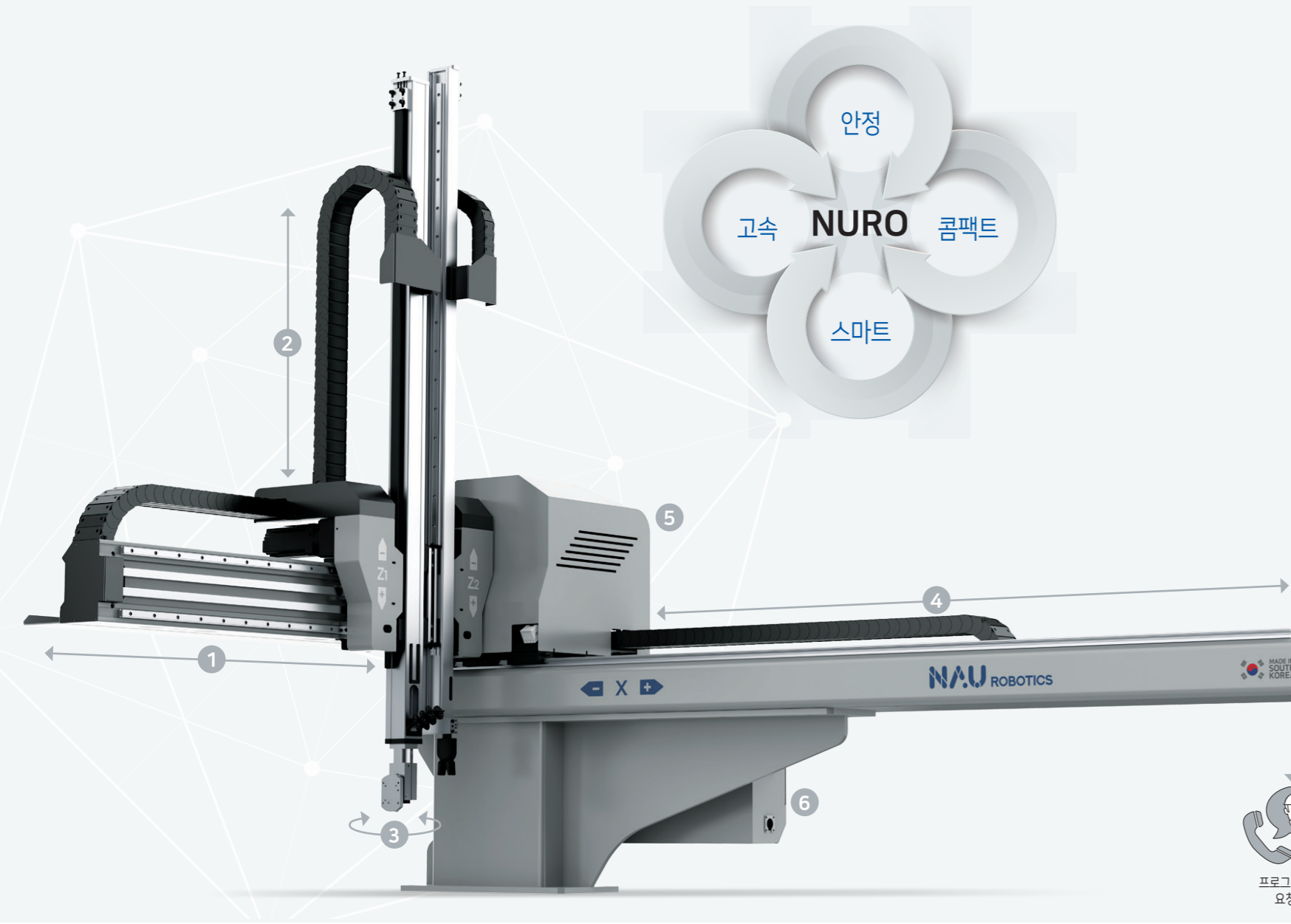
※ 제품기계 사양에 따라 예고없이 변경될 수 있습니다.

그립 시스템 적용사례



NURO Series

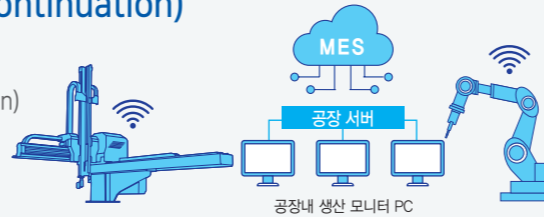
NC형 핸들링 전축서보 직교로봇, NURO



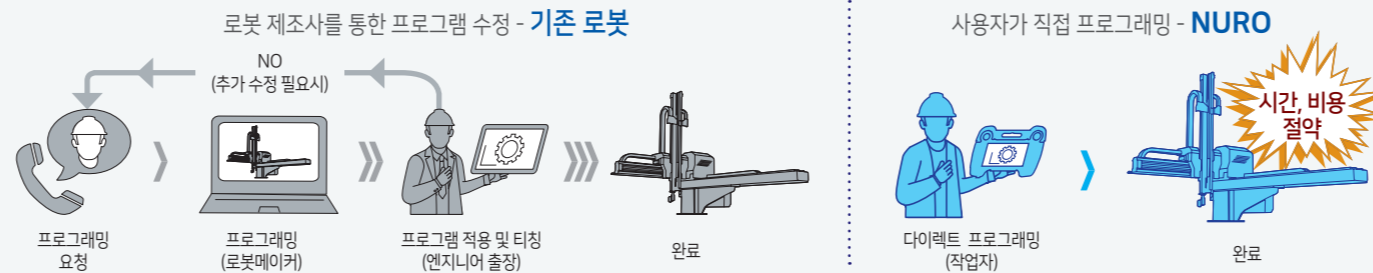
- 고속** 경량화 및 최적화된 설계로 고속화를 실현
- J모션** 기존 직교로봇의 한계를 극복하기 위해 J모션을 탑재해 더욱 빠른 사출성형 취출 사이클 타임 제공
- 스마트** 간편하면서 사용하기 쉬운 오퍼레이터 화면 제공. 6축 다관절 로봇 기반 컨트롤러와 연동하여 조작이 간편
- 최적화** 낮은 소비전력과 모듈화된 조인트 설계로 사출성형 공정에 사용할 수 있는 최적의 직교로봇
- 호환성** 이더넷 기반의 서버제어 기술 탑재, 자유로운 서버 시스템과 호환 가능
- 슬림** 심플하면서도 슬림한 설계로 좁은 작업공간에서도 공간 제약을 최소화할 수 있도록 도움
- 안정** 제진 제어 기술을 갖춰 작업 시 떨림을 최소화해 높은 정밀도가 요구되는 작업에서도 안정적인 취출 가능

3C (Communication, Connection, Continuation)

로봇 본체에 탑재된 통신(Communication) 기능을 MES와 연계(Connection)하여 화면을 통해 지속적으로(Continuation) 생산현황 확인이 가능하며, 타 로봇과 연결도 가능함. (단 모니터링 기능 권한만 있음)



다양한 플라스틱 사출 공정에 적합한 유연하고 쉬운 **다이렉트 프로그래밍**
(예. 인서트 사출, 게이트 거링, 2차 자동화 연계 등)



NURO 직교로봇 티칭팬던트

- 직관적인 아이콘 형태의 UI 제공
- 로봇의 위치적용 모드 제공
- 사출성형 현장의 다양한 니즈 반영
- 사용자가 바로 적용가능한 다이렉트 프로그래밍



NURO 직교로봇 티칭팬던트 특징점

직관적 USER INTERFACE

직교형 취출 로봇처럼 조작이 가능하도록 사용자 중심의 직관적 UI로 설계돼 로봇 전문가가 아니어도 쉽게 운용이 가능

사출 성형 공정에 최적화된 소프트웨어

제품 취출, 인서트, 게이트 커링, 팔렛타이징 등 사출 성형 공정 분석을 통해 최적화된 프로그래밍으로 손쉬운 로봇시스템 구축이 가능

간편한 조작

터치스크린 시스템을 갖춰 10.1인치 크기의 스크린과 뛰어난 밝기를 자랑하는 화면을 통해 입력값을 빠르고 간편하게 확인

다양한 작업 환경의 요구 반영으로 효율성 극대화

다품종 소량생산 및 복잡한 금형 구조 등 사출 성형 공정의 다양한 작업 환경의 요구사항을 NEO 6X를 통해 해결하여 효율성을 극대화

1 전후진축

로봇 크기에 따라 알루미늄 프로파일 또는 스틸 프레임 적용

2 상하강축

로봇 크기에 따라 알루미늄 프로파일 또는 스틸 프레임 적용

3 회전축(c)

유럽 기술 탑재 회전 유닛 잠금볼트 적용으로 압력이 감소할 때 회전 방지

4 주행축

고강도, 저소음 LM 구동방식 약 1년의 유행 주기 동안 적은 유지 보수 빈도

5 서보드라이브 탑재

모든 구동축에 적용되는 강력한 서보 드라이브 제어 기술 진동 억제 제어 및 고속 제어

6 통합 제어 컨트롤 박스

로봇에 부착된 소형 컨트롤 박스로 별도의 외부 제어 박스가 필요 없음
- 공간절약
- 서보 드라이브를 분리해 짧은 모터, 엔코더 케이블
- 자체 개발 모드 적용으로 작동 신뢰성 확보
- 외부 주변장치 제어를 위한 IO 모듈 장착

NURO 직교로봇 라인업 (형체력 : ton)

애플리케이션	Small Size					Middle Size					Large Size				
	30 ~ 100	100 ~ 180	180 ~ 250	250 ~ 300	300 ~ 350	350 ~ 450	450 ~ 600	600 ~ 750	750 ~ 900	900 ~ 1000	1000 ~ 1200	1200 ~ 1500	1500 ~ 2000	2000 ~ 3000	3000 ~ 4500
NUTP - 7			NURO5-0811S NURO5-0811D												
							NURO10-1315S NURO10-1315D								
								NURO15-1618S NURO15-1618D							
								NURO10-1315SII NURO10-1315SII							
									NURO15-1618SII NURO15-1618DII						
														NURO25-1800SII NURO25-2000SII	