

Armoire électrique SilverSPATZCLL-R pour applications robotiques

L'armoire SilverSPATZCLL-R est prévue pour les applications robotiques et des transformateurs jusqu'à 150 KVA. Elle est prévue pour recevoir la source de courant SilverSPATZM600LL l'ensemble des câbles nécessaires à la soudure (câbles pour transformateur, câbles de commandes etc.). La poignée du commutateur principal (avec déclenchement à minimum de tension) est localisée dans la porte de l'armoire.

Le refroidissement des éléments de puissance est effectué par air. L'organe de puissance pour le réglage de la commande est refroidi par un ventilateur, qui se trouve à l'arrière de l'armoire sous un couvercle. L'air de refroidissement est aspiré par la droite et évacué par la gauche.

La fixation des câbles est prévue par des presse-étoupes. En option, il est possible d'utiliser des connecteurs pour relier les câbles des transformateurs, commande et circuit primaire. Si le circuit secondaire du transformateur n'est pas mis à la terre directement, mais par une résistance, vous aurez besoin de l'option de l'unité de surveillance de courant de défaut (supervision du courant différentiel avec déclenchement 30 mA pour C.C., C.A. et courants C.A. 1 000 Hz).

Un socle est également disponible d'une hauteur allant de 85 à 585 mm. Il est également possible de mettre dos à dos 2 armoires.

Résumé des caractéristiques:

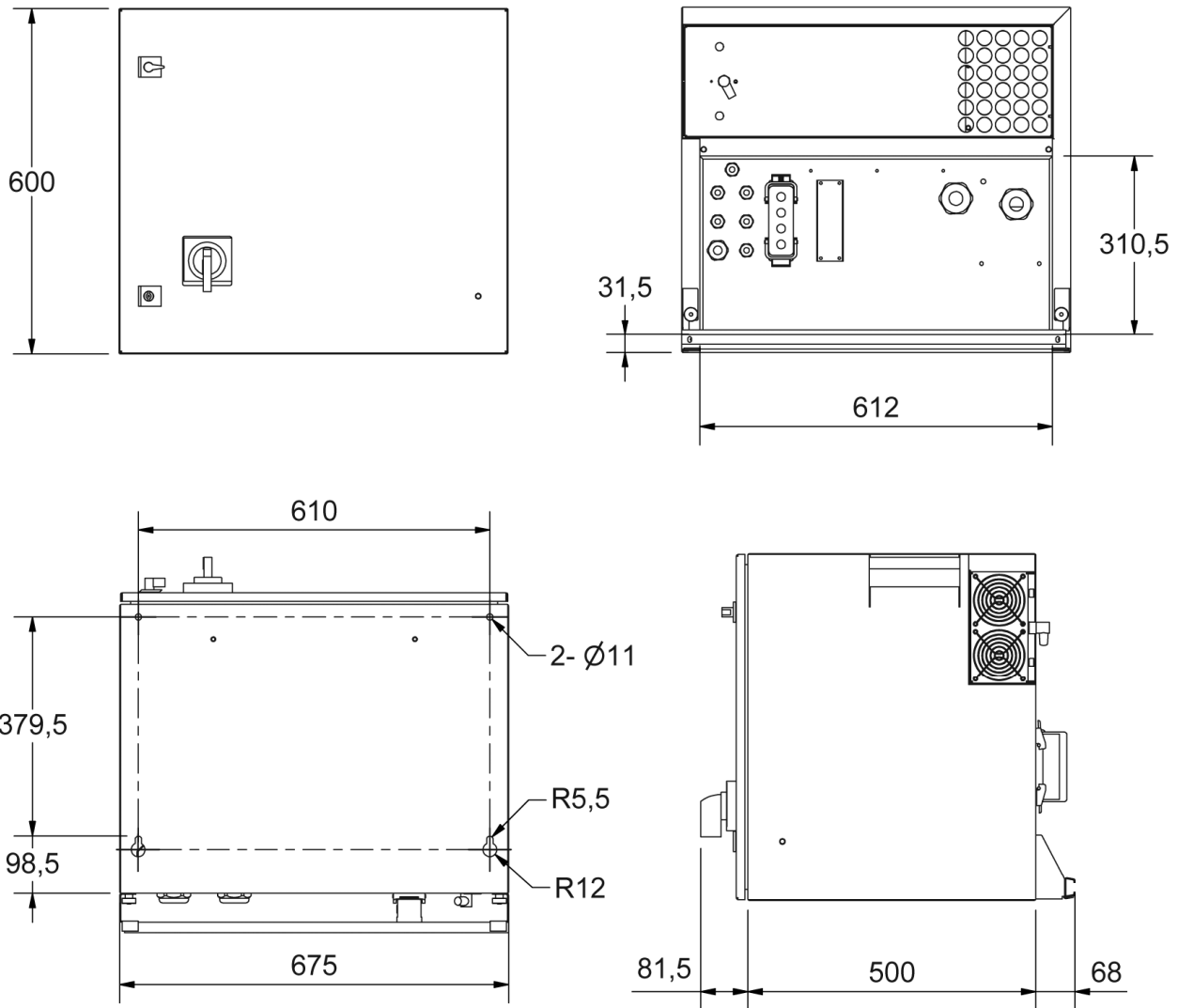
- Dimensions L X H X P : 675 x 600 x 520 mm, barre collectrice à l'arrière
- Commutateur principal avec déclenchement à minimum de tension, poignée dans la porte
- Alimentation externe 24 V C.C., p.ex. par un robot
- Passage de câbles par presse étoupes à l'arrière de l'armoire:
 - 2 x M40 pour réseau et transformateur
 - 1 x M25 et 5 x M16 pour câbles de commandes et de mesures
 - Une entrée pour quatre canaux de données
- Refroidissement par deux ventilateurs, protégés contre blocage



Options:

- Surveillance de courant différentiel, 30 mA (Requis dans le cas où le raccord secondaire du transformateur est mis à la terre par une résistance)
- Alimentation interne 24 V C.C., 5 A
- Au lieu de presse étoupe, la connexion des câbles est possible par des connecteurs à fiches:
 - Connecteur MC à 5 pôles contact au réseau 3 ~ 400 V
 - A chaque pince un connecteur à fiches MC à 3 pôles, contact au raccord du transformateur
 - Connecteur à fiches incorporé HAN DD à 24 pôles, contact au couplage d'entrées/sorties
- Connecteurs à fiches pour la commande manuelle SPATZBG02 et pour une interface RS232 (dans la porte de l'armoire)
- Prise 16 A (avec fusible 16 A) pour la connexion au réseau du robot
- Commande et alimentation électrique pour rodeuses:
 - Commutateur de protection de moteur
 - Contacteur d'isolement
 - Sorties de réglage
 - Entrées de supervision
 - Connecteur à fiches HAN 10B pour réseau et entrées/sorties
- Socles de montage, hauteur à sélectionner entre 85, 185, 285, 385, 485 or 585 mm
- Socles d'adaptation pour différents types d'armoire de robots
- Socles sur galets





Socle de montage et socles sur galets

