

Anbieter Roboter

Firma	Straße	PLZ/Ort	Telefon	Fax	Web	Mail
ABB Automation GmbH Unternehmensbereich Robotics	Grüner Weg 6	61169 Friedberg	0 60 31 85-0	0 60 31 85-297	www.abb.de/robotics	robotics@de.abb.com
Adept Technology GmbH	Otto-Hahn-Str. 23	44227 Dortmund	0231 75 89 4-0	0231 75 89 4-50	www.adept.com	info.de@adept.com
Beumer Maschinenfabrik GmbH & Co. KG	Oelder Str. 40	59269 Beckum	02521 24 0	0521 24 280	www.beumer.com	beumer@beumer.com
Bosch Rexroth AG	Maria-Theresien-Straße 23	97816 Lohr	02102 409-0	02102 409-400	www.boschrexroth.com	sales@boschrexroth.de
de Man Industrie-Automation GmbH	Industriestr. 18	33829 Borgholzhausen	05425 9497-0	05425 5774	www.deman.de	info@deman.de
Epson Deutschland GmbH	Otto-Hahn-Strasse 4	40670 Meerbusch	02159 538-139	02159 538-3170	http://content.epson.de/robots/?product_type=system_devices	robot.infos@epson.de
Fanuc Robotics Deutschland GmbH	Bernhäuser Str. 36	73765 Neuhausen a.d.F	07158 9873 0	07158 9873 100	www.fanucrobotics.de	sales@fanucrobotics.de
Fibro-GSA Automation GmbH	August-Läpple-Weg 1	74855 Hasmersheim	06266 730	06266 5203	www.fibro-gsa.com	Info@fibro-gsa.de
Hirata Robotics GmbH	Am Sägewerk 7	55124 Mainz	06131 9413 0	06131 9413 13	www.hirata.de	info@hirata.de
IAI Industrieroboter GmbH	Ober der Röth 4	65824 Schwalbach	0 61 96 8895 0	0 61 96 8895 24	www.iai-gmbh.de	info@iai-gmbh.de
IEF Werner GmbH	Wendelhofstr. 6	78120 Furtwangen	07723 92 50	07723 925 100	www.ief-werner.de	info@ief-werner.de
isel Germany AG	Untere Röde 2	36466 Dermbach	036964 84 500	036964 84 510	www.isel.com	automation@isel.com
Kuka Roboter GmbH	Zugspitzstraße 140	86165 Augsburg	0821 45330	0821 4533 1616	www.kuka-roboter.de	sales@kuka-roboter.de
Motoman Robotec GmbH	Kammerfeldstr. 1	85391 Allershausen	08166 90 0	08166 9010 3	www.motoman.eu	info@motoman.de
Neuronics AG	Im Hölderli 26	CH-8405 Winterthur	0041 52235 2440	0041 52235 2444	www.neuronics.ch	info@neuronics.ch
Reis GmbH & Co. KG	Walter Reis Str. 1	63785 Obernburg	06022 5030	06022 503110	www.reisrobotics.de	info@reisrobotics.de
Ro-Ber Industrieroboter GmbH	Felix-Wankel-Str. 31	59174 Kamen	0 2307 94103 0	02307 94103 99	www.ro-ber.de	info@ro-ber.de
RoTeG AG	Emil-Figge-Straße 76	44227 Dortmund	0231 9742 380	0231 9742 4444	www.roteg.de	kontakt@roteg.de
Schunk GmbH & Co. KG	Bahnhofstr. 106-134	74348 Lauffen/Neckar	07133 103 0	07133103 2399	www.schunk.com	info@de.schunk.com
Stäubli Robotics	Theodor-Schmidt-Str. 19	95448 Bayreuth	0921 883 0	0921 883 244	www.staubli.com/robotics	robot.de@staubli.com
Winkel GmbH	Am Illinger Eck 7	75428 Illingen	07042 8250 0	07042 23 888	www.winkel.de	winkel@winkel.de

Anbieter / Firma	Geräte- bezeichnung	Bauart (Kinematik)	Einsatzbereich / Anwendungsart										Einbaulage / Montage					Technische Daten				
			Montageroboter	Palettierroboter	Service-roboter	Schweißroboter	Handlingsroboter	Maschinenbedienung	Lackierroboter	Verpacken	sonstige Anwendung	Lebensmitteltauglich	Reinraumtauglich	Stehend (Boden)	Hängend (Decke)	Wand	Verfahrtschiene	Sonstiges	Eigengewicht in kg	Anzahl der Achsen	Traglast in kg	Positioniergenauigkeit in mm
ABB Automation GmbH Unternehmensbereich Robotics	IRB 120	Knickarmroboter	●				●								●	●	●	●	25	6	3	0,02*
	IRB 1600	Knickarmroboter	●			●	●	●							●	●	●	●	250	6	6/8,5	0,3* bis 0,65
	IRB 4600	Knickarmroboter	●	●		●	●	●							●	●		●	425	6 (+3)	60	0,4* bis 0,9
	IRB 360	Parallelroboter	●				●			●	●					●			120	3 oder 4	3	0,01*
	IRB 6640	Knickarmroboter				●	●	●							●				1.310	6	235	0,5* bis 1,2
Adept Technology GmbH	Adept Quattro s 650H	Parallel-Roboter	●	●			●			●	●								117	4	bis 6 kg	
	Adept Cobra e-Vario 600	SCARA-Roboter	●	●			●			●	●								41	4	bis 3 kg	
	Adept Cobra s600	SCARA-Roboter	●	●			●			●	●								41	4	bis 5,5 kg	
	Adept Cobra s800 Inverted	SCARA-Roboter	●	●			●			●	●								51	4	bis 5,5 kg	
	Adept Viper s650	6-Achs-Roboter	●	●			●			●	●								28	6	bis 5 kg	
	Adept Viper s850	6-Achs-Roboter	●	●			●			●	●								29	6	bis 5 kg	
Beumer Maschinenfabrik GmbH & Co. KG	BEUMER robotpac®		●			●								●			●		6	50 kg	± 0,5 mm	

Technische Daten						Art des Antriebs			Programmierung	Datenschnittstellen	Sonstige Angaben	Kennziffer
Taktzahl / Geschwindigkeit	Wiederholgenauigkeit in mm	max. Reichweite horizontal in mm	Zusatzlast in kg	Baumäße in mm	hydraulisch	elektrisch	pneumatisch					
	0,01*	580	0,3			●		●			317	
	0,02*	1.450	15	1.392x484x1.671		●		●				
	0,03*	2.550	20	1.922x623x1.898		●		●				
	0,1*	1.130	0,35	950x1050		●		●				
	0,07*	3.200	50	2.445x860x2,739		●		●				
300/min	0,1 mm	650				●		V+, C#, Visual Basic	RS-232, TCP/IP, Profibus, DeviceNet, Digital Ios		318	
60/min	XY: 0,05 mm; Z: 0,05 mm; T: 0,05°	600				●		MicroV+, C#, VisualBasic	Digital Ios			
90/min	XY: 0,017 mm; Z: 0,003 mm; T: 0,019°	600				●		V+, C#, Visual Basic	RS-232, TCP/IP, Profibus, DeviceNet, Digital Ios			
90/min	XY: 0,017 mm; Z: 0,003 mm; T: 0,019°	800				●						
70/min	0,02	650				●						
70/min	0,03	850				●						
1500	± 0,5 mm	3.200 mm				●		Karel	●		319	

Marktübersicht Roboter

Anbieter / Firma	Gerätebezeichnung	Bauart (Kinematik)	Einsatzbereich / Anwendungsart										Einbaulage / Montage					Technische Daten				
			Montageroboter	Palettierroboter	Service-roboter	Schweißroboter	Handlingsroboter	Maschinenbedienung	Lackierroboter	Verpacken	sonstige Anwendung	Lebensmitteltauglich	Reinraumtauglich	Stehend (Boden)	Hängend (Decke)	Wand	Verfahrshiene	Sonstiges	Eigengewicht in kg	Anzahl der Achsen	Traglast in kg	Positioniergenauigkeit in mm
Bosch Rexroth AG	CMS	Linear	●	●			●	●		●	●			●	●	●	●		*1-3	bis 30 kg		
	camoLINE	Linear	●	●	●		●	●		●	●			●	●	●	●		*1-4	bis 75 kg		
de Man Industrie-Automation GmbH	Kuka, ABB, Kawasaki, Reis		●	●			●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	20 - 5.000 kg	4,6,7	1 kg - 1.000 kg		
Epson Deutschland GmbH	Spider RS3-351S	4-Achsroboter	●	●			●			●	●	●	●		●			17	4	3	- na -	
	Proxix C3	6-Achsroboter	●	●			●	●		●	●	●	●	●	●	●		27	6	3	- na -	
	G3-251S	4-Achsroboter	●	●			●			●	●	●	●	●				14	4	3	- na -	
	G6-450	4-Achsroboter	●	●			●	●		●	●	●	●	●	●	●		29,5	4	6	- na -	
	G20-1000	4-Achsroboter	●	●			●	●		●	●	●	●	●	●	●		55	4	20	- na -	
Fanuc Robotics	M-1iA	Deltakinematik	●				●			●	●			●	●	●		14 - 17	4 - 6	0,5	k.a.	
	M-3iA	Deltakinematik	●				●			●	●	●	●		●			140 - 153	4 - 6	6	k.a.	
	LR-Mate 200iC - Serie	Knickarm	●				●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	26 - 29	5 - 6	5	k.a.	
	M-710iC - Serie	Knickarm	●	●			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	410 - 560	6	20 - 70	k.a.	
	M-410iB - Serie	Knickarm		●										●				1.940	4	160 - 700	k.a.	
Fibro-GSA Automation GmbH	Baureihe KL	2-Achs Linearportal	●				●	●		●				●					2 + 3	bis 1.450		
	Baureihe KOP	3-Achs Portalroboter	●	●			●	●	●	●				●					3 + 3	bis 3.000		
	Baureihe KOA	3-Achs Portalroboter mit Ausleger	●	●			●	●	●	●				●					3 + 3	bis 600		
	Baureihe LH	Linearachse								●						●			1	bis 4.000		
	Mini-Roboter FG-6-58-5	6-Achs Roboter	●	●	●		●	●		●	●			●	●	●	mögl.	18	6	bis 5		
Hirata Robotics GmbH	AR-S270AE	SCARA	●	●			●	●		●				●	●	mögl.			4	5	0,1	
	AR-S350AE	SCARA	●	●			●	●		●				●	●	mögl.			4	8	0,1	
	AR-S550AE	SCARA	●	●			●	●		●				●	●	mögl.			4	12	0,2	
	CRQW-H1515	Linearachsen	●	●			●	●		●				●	●	mögl.			1 bis 4	4	0,1	
	AR-W180CL	SCARA					●	●		●				●		mögl.			3 bis 6	0,5	0,1	
IAI Industrieroboter GmbH	ISA	1-Achs-Linearroboter	●	●			●			●	●	●	●	●	●	●		5,8 bis 73,1	1	12 bis 150		
	ICSA2/3-B/S/Z/Y/G	2-/3-Achs-Linearroboter-Systeme	●	●			●			●	●			●				(je nach Achsauswahl)	2 oder 3	2 bis 40		
	ICSA2/3/4/6-BL/BN	2-/3-/4-/6-Achs-Linearroboter-Kombinationen	●	●			●			●	●			●				(je nach Achsauswahl)	2, 3, 4 oder 6	5 bis 40		
	TT-2/3	2-/3-Achs-Tischroboter	●	●			●			●	●			●				14,8 bis 37	2 oder 3	2 bis 10		
	IX-H	4-Achs-Scararoboter	●	●			●			●	●	●	●	●	●	●		2,7 bis 60	4	1 bis 20		
IEF Werner GmbH	AL 2/14	Linearachsroboter	●	●			●			●	●			●	●	●	●	25	2	5		
	FP 2/8	Linearachsroboter	●	●			●			●	●			●	●	●	●	40	3	15		
	FP 3/4	Linearachsroboter	●	●			●			●	●			●	●	●	●	55	3	10		
	rotaryARM	Linearachsroboter	●	●			●			●	●			●	●	●	●	30	4	9 kg cm ²		

Technische Daten						Art des Antriebs			Programmierung	Datenschnittstellen	Sonstige Angaben	Kennziffer
Taktzahl / Geschwindigkeit	Wiederholgenauigkeit in mm	max. Reichweite horizontal in mm	Zusatzlast in kg	Baumgröße in mm	hydraulisch	elektrisch	pneumatisch					
1 m/s	0,01	1000				●		●	●	vorparametriert anschlussfertig +Steuerung	320	
1 m/s	0,01	1720				●	●	●	●	freies Baukastensystem; Formschlüssiges Verbindungssystem Easy-2-Combine		
bis zu 60 Takte / min	~ 0,1 mm	bis zu 3.900 mm	bis zu 100 kg			●		●	●		321	
0,339 s	0,01	350	1/3 kg			●		Epson RC+	Vision Guidance, .Net-Unterstützung, Profibus, DeviceNet, EtherNet/IP		322	
0,37 s	0,02	665	1/3 kg			●						
- na -	0,01	250	1/3 kg			●						
0,35 s	0,015	450	3/6 kg			●						
0,41 s	0,025	1000	10/20 kg			●						
bis zu 170 Zyklen/h	0,02	Ø 280	-	k.a.		●					323	
k.a.	0,1	Ø 1.350	-	k.a.		●						
	± 0,02 - ± 0,03	704 - 892	1 (A3)	k.a.		●						
k.a.	± 0,07 - ± 0,15	1.360 - 3.110	50 (A3)	k.a.		●						
bis zu 1.900 Zyklen/h	± 0,5	3.130 - 3.143	15 (A3)	k.a.		●						
bis X 4,5 m/sec Z 2 m/sec	+/- 0,2	X 30.000 Z 2.000				●	●	●		11 Baugrößen	324	
bis X 3 m/sec Y 4,5 m/sec Z 2 m/sec	+/- 0,3	X 30.000 Y 6.000 Z 2.000				●	●	●		11 Baugrößen		
bis X 3 m/sec Y 2 m/sec Z 1,6 m/sec	+/- 0,3	X 30.000 Y 2.750 Z 1.800				●		●		10 Baugrößen		
bis 4,5 m/sec	+/- 0,1	30.000				●		●		11 Baugrößen		
180°/sec	+/- 0,1	850				●		Toachscreen	●			
	+/-0,02	500			nein	ja	nein	Teach-in	RS-232c Ethernet		325	
	+/-0,03	650			nein	ja	nein	Teach-in	RS-232c Ethernet			
	+/-0,05	950			nein	ja	nein	Teach-in	RS-232c Ethernet			
	+/-0,02	2000 x 700			nein	ja	nein	Teach-in	RS-232c Ethernet			
	+/-0,02	600			nein	ja	nein	Teach-in	RS-232c Ethernet			
bis 2,4 m/s	0,01	2500		345x90x67 bis 3166x198x110		●		●	E/A, Profibus, CC-Link, DeviceNet, Ethernet		326	
bis 1,0 m/s	0,01	2500		345x250x413 bis 2970x1100x1780		●		●	E/A, Profibus, CC-Link, DeviceNet, Ethernet			
bis 1,2 m/s	0,01	4155		828x290x675 bis 4515x684x938		●		●	E/A, Profibus, CC-Link, DeviceNet, Ethernet			
bis 0,3 m/s	0,02	400		330x301x370 bis 617x467x605		●		●	E/A, Profibus, CC-Link, DeviceNet, Ethernet			
bis 7,5 m/s (0,28-0,47 s pro Zyklus)	0,01	1600 (800 mm Arm-länge)		241x39x322 bis 1072x262x934		●		●	E/A, Profibus, CC-Link, DeviceNet, Ethernet		327	
	+/- 0,05	5.500		Hubabhängig		●		●	RS 232 profiBUS			
	+/- 0,05	5.500		Hubabhängig		●		●	RS 232 profiBUS			
	+/- 0,05	5.500		Hubabhängig		●		●	RS 232 profiBUS			
	+/- 0,05	5.500		Hubabhängig		●		●	RS 232 profiBUS			

Marktübersicht Roboter

Anbieter / Firma	Gerätebezeichnung	Bauart (Kinematik)	Einsatzbereich / Anwendungsart										Einbaulage / Montage					Technische Daten			
			Montageroboter	Palettierroboter	Service-roboter	Schweißroboter	Handlingsroboter	Maschinenbedienung	Lackierroboter	Verpacken	sonstige Anwendung	Lebensmitteltauglich	Reinraumtauglich	Stehend (Boden)	Hängend (Decke)	Wand	Verfahrshiene	Sonstiges	Eigengewicht in kg	Anzahl der Achsen	Traglast in kg
isel Germany AG	F1-Serie	Scara					●											25	3 + 1	2,75	0,03
	F2-Serie	Scara					●											35	3 + 1	5	0,03
	F3-Serie	Scara Dual					●											45	4 + 1	2,75	0,03
	F5-Serie	Scara, Vakuum					●											45	3	5	0,03
KUKA	KR 5 - KR 1000	6-Achs Knickarmroboter	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	120-4690	6	5-1350	0,1-0,25
	KR 40 PA - KR 700 PA	4-Achs Knickarmroboter		●			●			●						●		700-2850	4	40-700	0,15-0,25
	KR 50 PA	2-Achs Knickarmroboter		●			●			●						●		492	2	50	0,25
	KR 5 scara - KR 10 scara	SCARA	●				●	●		●	●	●	●	●				20-50	4	5-10	k.a.
Motoman	MOTOMAN-SDA10D	Knickarmroboter	●	●			●	●		●	●				●	●		220	15	10	
	MOTOMAN-VS50	Knickarmroboter	●	●		●	●	●		●	●				●			640	7	50	
	MOTOMAN-VA1400	Knickarmroboter				●	●								●	●	●	150	7	3	
	MOTOMAN-MPK2	Knickarmroboter	●	●			●	●		●	●				●	●	●	60	5	2	
	MOTOMAN-MPL800	Knickarmroboter		●			●								●			2550	4	800	
Neuronic AG	Katana 450	Knickarmroboter	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	4,8 kg	6	400 g	+/-0,3	
Reis GmbH & Co. KG	RL 16 bis RL 600	Linearachsroboter	●	●		●	●	●		●				●			je nach Hub	3 bis 6	16 - 600		
	RV10-6 bis RV240-240	Vertikal- Knickarm- Robot	●	●		●	●	●		●				●	●		200-1267	6	6 bis 240		
	RH40 bis RH 300	Horizontal-Knickarm- Robot	●	●			●	●		●					●		1200-2710	4 bis 6	40 bis 300		
	RLP 16 bis RLP 300	Portalachsenroboter	●	●		●	●	●		●	●				●		je nach Hub	3 bis 6	16 bis 300		
RO-BER Industrieroboter GmbH	FP 150	Flächenportalroboter		●			●			●				●				4	150	+/-0,5 mm	
	LP 150	Linienportalroboter		●			●			●				●				3	150	+/-0,5 mm	
	FP 300	Flächenportalroboter		●			●			●				●				4	300	+/-0,5 mm	
	LP 300	Linienportalroboter		●			●			●				●				3	300	+/-0,5 mm	
	FP 1000	Flächenportalroboter		●			●			●				●				4	1.000	+/-0,5 mm	
RoTeg AG	PARO	Linearachsroboter		●						●	●	●			●		500	4	100	1	
	DeRo	Linearachsroboter							●	●	●	●			●		500	3	100	1	
Schunk	LWA3 (mobil)	Gelenkarm-Roboter auf mobiler Plattform			●											●			10 kg		
	LWA3	Gelenkarm-Roboter			●		●			●		●	●	●	●	●		18	bis zu 7	10 kg	
Stäubli Robotics	TX40	Knickarmroboter	●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●		27	6	2,3	
	TX60 / TX60L	Knickarmroboter	●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●		51,4 / 52,5	6	9 / 5	
	TX90 / TX90L / TX90XL	Knickarmroboter	●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●		111 / 114 / 116	6	20 / 15 / 12	
	TX200 / TX200L	Knickarmroboter	●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●		1000 / 1020	6	130 / 80	
	TS60 / TS80	Scara	●				●			●	●			●			55	4	8		
Winkel GmbH	SLE/DLE	Linearroboter	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●			6	50 - 5000 kg	0,1 mm	

Technische Daten						Art des Antriebs			Programmierung	Datenschnittstellen	Sonstige Angaben	Kennziffer
Taktzahl / Geschwindigkeit	Wiederholgenauigkeit in mm	max. Reichweite horizontal in mm	Zusatzlast in kg	Baumaße in mm	hydraulisch	elektrisch	pneumatisch					
1 m/s	0,1	600	/	330 x 760	●			MACRO	TCP/IP RS232		328	
1 m/s	0,1	600	/	330 x 760	●			MACRO	TCP/IP RS233			
1 m/s	0,1	365	/	330 x 559	●			MACRO	TCP/IP RS234			
1 m/s	0,1	457	/	279 x 441	●			MACRO	TCP/IP RS235			
	0,04-0,25	3601	max. 20 %			●		Programmierung über PC oder Handbedien- gerät, on- oder offline, teach-in, KRL	Device Net und Ethernet Steckplätze für gängige Bussysteme (z.B. INTERBUS, PROFIBUS, DeviceNet), USB	größtes Robotersortiment am Markt; Bauformen: Konsolroboter, Hollow Wrist, Portalroboter, Pressenverketter; Varien- ten: Reinraum bis ISO 3, Foundry IP67, ATEX/EX, Waterproof Variante für Tiefkühlräu- me bis zu -30°C Waterproof Varianten, IP 65	329	
	+/- 0,05	3.320	50			●						
	+/- 0,05	1.991	20			●						
	0,02-0,025	850	-			●						
	+/- 0,1	720				●					330	
	+/- 0,1	1630				●						
	+/- 0,08	1434				●						
	+/- 0,5	900				●						
	+/- 0,5	3159				●					331	
90 Grad/sec.	+/- 0.1 mm	570 mm	0			●			alle			
	0,1 bis 0,5	1500-45000				●		Teach in online und offline am PC	●			
	0,05 bis 0,12	1590-2930	10 bis 50			●		Teach in online und offline am PC	●			
	0,1 bis 0,2	1720-2350	20-80			●		Teach in online und offline am PC	●		332	
						●		Teach in online und offline am PC	●			
	+/- 0,4 mm	40.000 mm x 15.000 mm		Arbeitsbereich + Totmaß 700 mm		●		IEC 61131	TCP/IP Ethernet			
	+/- 0,4 mm	50.000 mm				●		IEC 61131	TCP/IP Ethernet			
	+/- 0,4 mm	30.000 mm x 8.000 mm				●		IEC 61131	TCP/IP Ethernet			
	+/- 0,4 mm	30.000 mm				●		IEC 61131	TCP/IP Ethernet			
	+/- 0,4 mm	20.000 mm x 8.000 mm				●		IEC 61131	TCP/IP Ethernet			
500	1	15000	75	3500 x 500 x 1600	●			●	●		334	
120	1	15000	75	3000 x 1000 x 2400	●			●	●			
	± 0,01	1100				●		SMP, Verfahrssätze hinterlegbar	CAN, Profibus, RS232, I/O		335	
	± 0,01	1100				●		SMP, Verfahrssätze hinterlegbar	CAN, Profibus, RS232, I/O			
	0,2	515				●		VAL3, Programmierung über PC oder Handbe- diengerät	serielle Schnittstelle RS232/422, Ethernet, ModBus/TCP-Server		336	
	0,02 / 0,03	670 / 920				●						
	0,03 / 0,035 / 0,04	1000 / 1200 / 1450				●						
	0,06 / 0,1	2194 / 2594				●						
	0,01	600 / 800				●					337	
bis 6 m/s	0,1 mm	30.000 mm			●	●	●					