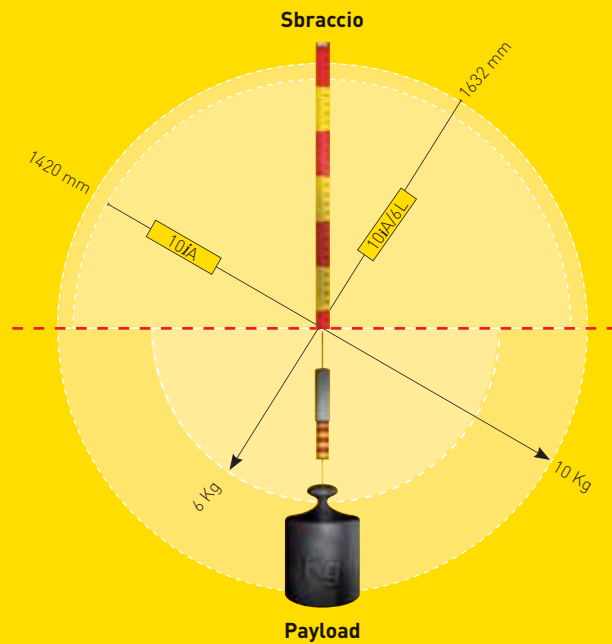


	Modello robot	Controllore	Assi controllati	Capacità di carico al polso [kg]	Ripetibilità [mm]	Peso Unità Meccanica [kg]	Sbraccio Massimo [mm]	Area di lavoro [°]						Velocità [°/s]						J4 Momenti [Nm] / Inerzia applicabile [kgm ²]	J5 Momenti [Nm] / Inerzia applicabile [kgm ²]	J6 Momenti [Nm] / Inerzia applicabile [kgm ²]	Classificaz. IP
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
M-10iA	10iA	R-30iA	6	10	± 0.08	130	1420	340/360	250	445	380	380	720	210	190	210	400	400	600	22/0.63	22/0.63	9.8/0.15	Struttura IP54 standard (IP55 opzionale), polso e asse J3 IP67
	10iA/6L		6	6	± 0.1	135	1632	340/360	250	447	380	380	720	210	190	210	400	400	600	15.7/0.63	10.1/0.38	5.9/0.061	



La serie M-10iA è disponibile in 3 diverse versioni:

- M-10iA: sbraccio 1420 mm / 10 kg di carico al polso
- M-10iA/6L: sbraccio 1632 mm / 6 kg di carico al polso (versione a braccio lungo)

I ROBOT DELLA SERIE M-10*JA* OFFRONO ELEVATA FLESSIBILITÀ PER L'IMPIEGO IN APPLICAZIONI CON CARICO AL POLSO FINO A 10 KG. ASSICURANO VELOCITÀ ELEVATE PER OPERAZIONI DI MANIPOLAZIONE, PICK & PLACE E ASSERVIMENTO MACCHINE.

» CARATTERISTICHE E VANTAGGI

M-10*JA*, la soluzione per:

- Carico / Scarico macchine utensili
- Manipolazione, assemblaggio, stampaggio materie plastiche
- Sigillatura
- Taglio, smerigliatura, sbavatura e lucidatura
- Imballaggio e inscatolamento

ELEVATA VELOCITÀ DEGLI ASSI

- Velocità ed accelerazioni al vertice della categoria Tempo ciclo di 0.72 secondi (con 6 Kg di carico con movimento di 25mm/300mm/25mm) ideale per applicazioni di pick & place
- Elevata produttività
- Il robot più veloce della categoria

MIGLIOR PORTATA AL POLSO NELLA SUA CLASSE

- Migliore capacità di carico al polso, fino a 10 Kg
- Ideale per applicazioni di carico-scarico di macchine
- Elevati valori di inerzie e momenti applicabili al polso
- Possibilità di manipolare pinze di grandi dimensioni ad alta velocità.

CABLAGGI INTEGRATI E POLSO CAVO DI DIMENSIONI RIDOTTE

- Polso cavo (diametro di 50 mm), braccio J3 a sbalzo
- Ridotta raggio di interferenza del poso (soli 110mm) per un agevole accesso a spazi ridotti
- Cablaggi e tubazioni passanti nel braccio J3 e nell'asse J6
- L'allestimento interno specifico semplifica l'utilizzo e la manutenzione, assicurando inoltre una maggiore durata dei cablaggi
- Nessun rischio di collisione o interferenza, libertà di rotazione della pinza

CAVO DI COLLEGAMENTO SINGOLO TRA ROBOT E CONTROLLORE

- Installazione semplificata
- Minimizzazione delle parti di ricambio
- Manutenzione semplificata

STRUTTURA CAVA PER I RIDUTTORI

- Riduzione del rischio di danno ai cavi

CONNESSIONI ELETTRICHE E PNEUMATICHE SULL'ASSE J3

- Il robot dispone di cablaggi elettrici e tubazioni pneumatiche integrate dall'asse J1 all'asse J3
- Richiede connessioni pinza di lunghezza ridotta
- Maggiore affidabilità dei cablaggi
- Affidabilità provata

POSSIBILITÀ DI INSTALLAZIONE A PAVIMENTO, A SOFFITTO, INCLINATO E A PARETE

- Un semplice accesso al robot per le operazioni di manutenzione
- Un più semplice accesso alle aree di montaggio/smottaggio parti
- Sfruttamento massimizzato dell'area di lavoro
- Il robot presenta alcune limitazioni di movimento in caso di montaggio inclinato o a parete

POLSO E BRACCIO J4 IP67

- Il polso impermeabile può essere immerso nell'acqua
- Affidabilità migliorata in ambienti polverosi
- Idoneo per applicazioni con getti d'acqua e in pressofusione

SUPPORTO PER MONTAGGIO DI APPARECCHIATURE ADDIZIONALI SUL BRACCIO J3

- Le valvole di controllo montate in prossimità della pinza ne assicurano una risposta più rapida

MOTORI DIRETTAMENTE ACCOPIATI AI RIDUTTORI

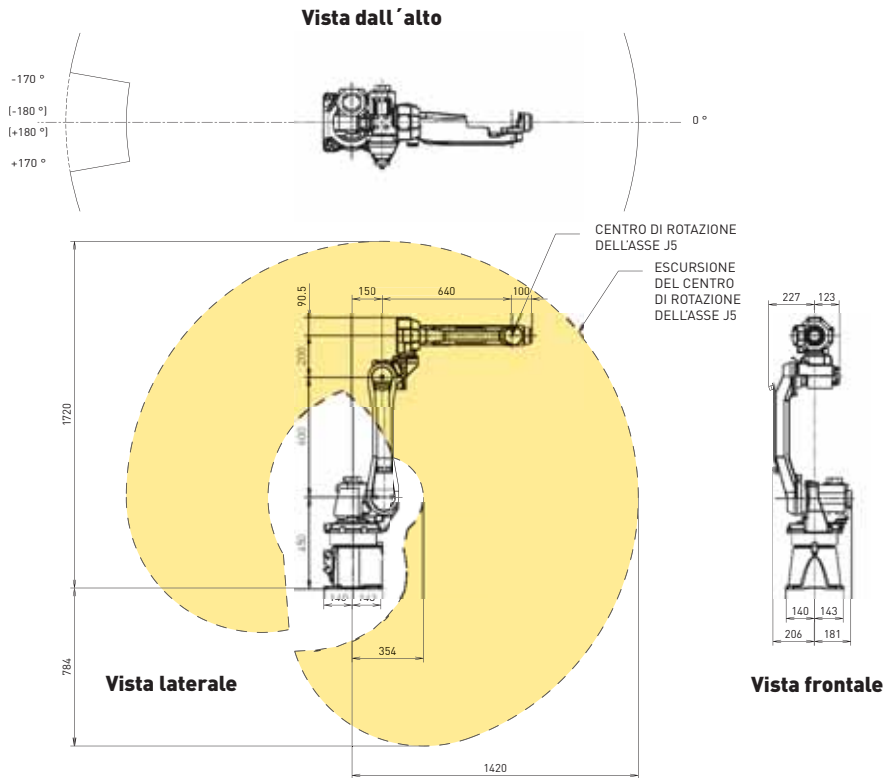
- Unità meccanica semplificata
- Riduzione del rischio di guasti
- Soluzione compatta e affidabile
- Elevata precisione e ridotto gioco

BRACCIO E POLSO DALLE DIMENSIONI RIDOTTE

- Permette al robot di operare in spazi limitati,
- Riduce la necessità di uscire dalla zona di lavoro per riorientare la pinza.



M-10iA (Arc Mate 100iC)



M-10iA/6L (Arc Mate 100iC/6L)

