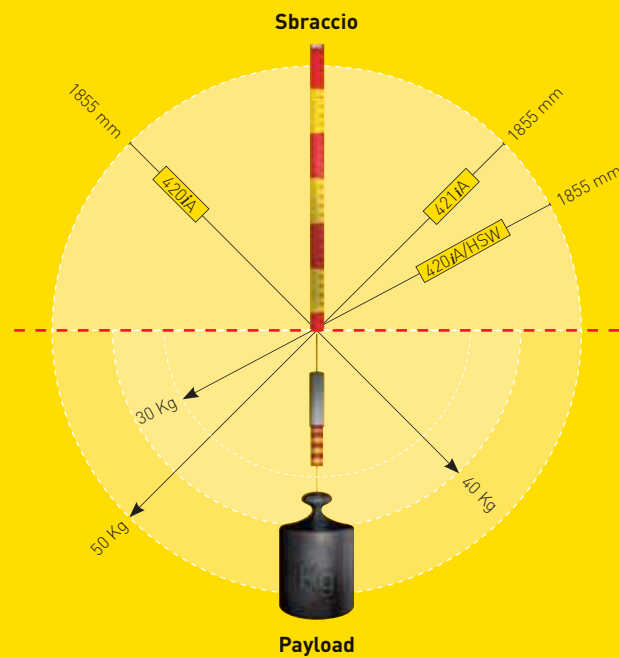


# ➤ M-420*i*A, M-420*i*A SECONDARY FOOD, M-421*i*A

	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 <sup>2</sup> ]	J5 Momenti [Nm] / Inerzia applicabile [kgm <sup>2</sup> ]	J6 Momenti [Nm] / Inerzia applicabile [kgm <sup>2</sup> ]	Classificaz. IP
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
<b>M-420<i>i</i>A</b>	M-420 <i>i</i> A	R-30 <i>i</i> A	4	40	± 0.5	620	1855	320	115	100	540	–	–	180	200	200	350	–	–	98/2.5	–	–	IP54
	M-421 <i>i</i> A		2	50	± 0.5	520	1855	115	100	–	–	–	–	200	200	–	–	–	–	98/2.5 <sup>(d)</sup>	–	–	
	M-420 <i>i</i> A (2 <sup>nd</sup> food)		4	40	± 0.5	620	1855	320	115	100	540	–	–	180	200	200	350	–	–	98/2.5	–	–	
	M-420 <i>i</i> A (High Speed wrist)		4	30	± 0.5	630	1855	320	115	100	540	–	–	180	200	200	720	–	–	68/2.5	–	–	

d) J2



**I robot sono disponibili in 2 versioni:**

- Il robot M-420*i*A è dotato di 4 assi con un carico al polso di 40 Kg. Il robot M-420*i*A Secondary Food è dotato di 4 assi con un carico al polso di 40 Kg ed è caratterizzato da una configurazione speciale per l'impiego in campo alimentare.
- Il robot M-421*i*A è dotato di 2 assi con un carico al polso di 50 Kg.

I MODELLI M-420iA ED M-421iA SONO PROGETTATI SPECIFICAMENTE PER APPLICAZIONE DI MANIPOLAZIONI E IMBALLAGGIO AD ALTA VELOCITÀ. ENTRAMBI I MODELLI SONO INSTALLABILI A PAVIMENTO.

## » CARATTERISTICHE E VANTAGGI

- Robot per manipolazione e imballaggio ad alta velocità
- Picking ad alta velocità in applicazioni nel settore alimentare

### STRUTTURA MECCANICA SPECIFICA

- Questi robot sono progettati in modo specifico per applicazioni di manipolazione e imballaggio ad alta velocità
- Limitato spazio necessario per l'installazione
- Fornisce elevate prestazioni con carichi elevati
- Ampia area di lavoro utile nelle applicazioni di pick & place

### CABLAGGI ELETTRICI E TUBAZIONI PNEUMATICHE INTEGRATE DALL'ASSE J1 ALL'ASSE J4, POLSO CAVO

- I cablaggi della pinza passano attraverso il polso del robot e non attorno ad esso
- Maggiore affidabilità del cablaggio pinza grazie alla minore lunghezza necessaria per i cavi e alla mancanza di rischi di interferenza con la pinza o i pezzi
- Semplicità di programmazione
- Maggiore affidabilità
- Migliori prestazioni
- Nessun costo aggiuntivo

### ELEVATI MOMENTI ED INERZIE APPLICABILI

- La possibilità di utilizzare pinze di grandi dimensioni e l'elevato carico permettono di massimizzare la produttività dell'impianto
- Flessibilità nella progettazione della pinza e nella scelta dei materiali

### STRUTTURA CAVA PER I RIDUTTORI

- Riduzione del rischio di danno ai cavi

### MOTORI DIRETTAMENTE ACCOPPIATI AI RIDUTTORI

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

### CONTROLLO DI UNITÀ PERIFERICHE

- Il robot è dotato di un servo amplificatore a 6 assi che permette di controllare:
- M-420iA: 2 assi addizionali per apparecchiature periferiche
- M-421iA: 4 assi addizionali per apparecchiature periferiche

### VERSIONE SPECIALE

#### M-420iA SECONDARY FOOD

#### GRASSO COMPATIBILE CON ALIMENTI

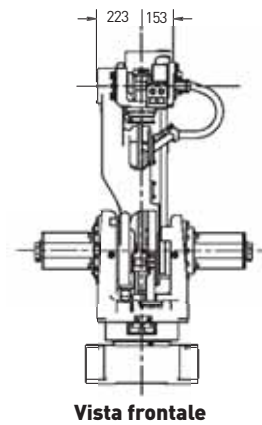
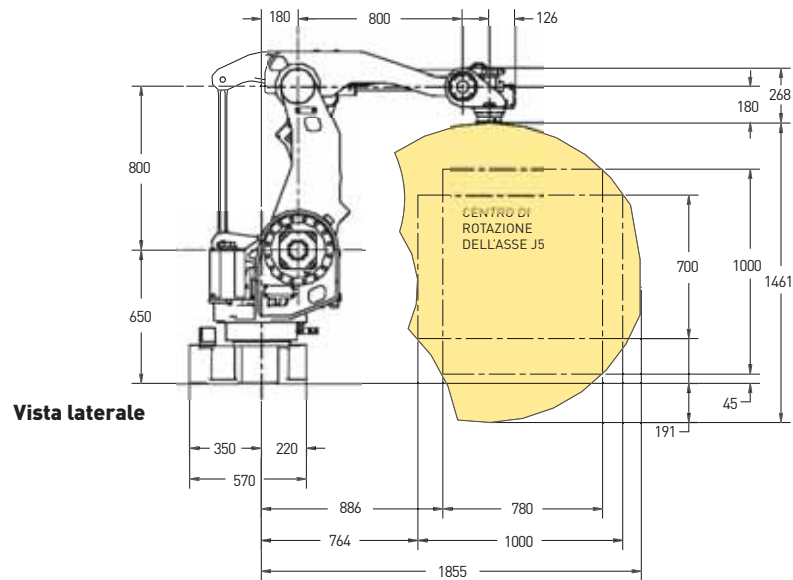
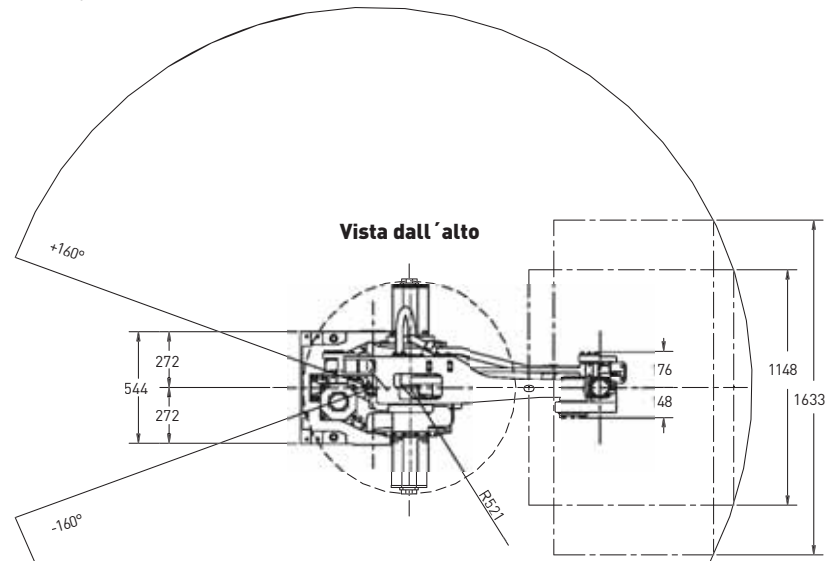
- L'impiego di grasso specifico per applicazioni nel settore alimentare elimina il rischio di contaminare gli alimenti con grasso o olio
- Verniciatura epossidica della struttura meccanica per una rapida sterilizzazione

#### BRACCIO ROBOT PROGETTATO PER LE NECESSITÀ DI PULIZIA INDUSTRIALE

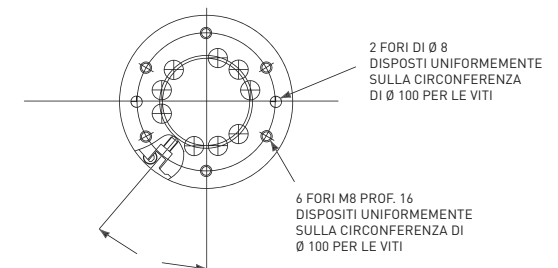
- La copertura e la sigillatura assicurano un'adeguata protezione da acqua, acidi e sostanze alcaline
- La superficie dell'unità meccanica perfettamente liscia evita la contaminazione da parte di germi
- Livello di protezione IP65



## M-420 iA

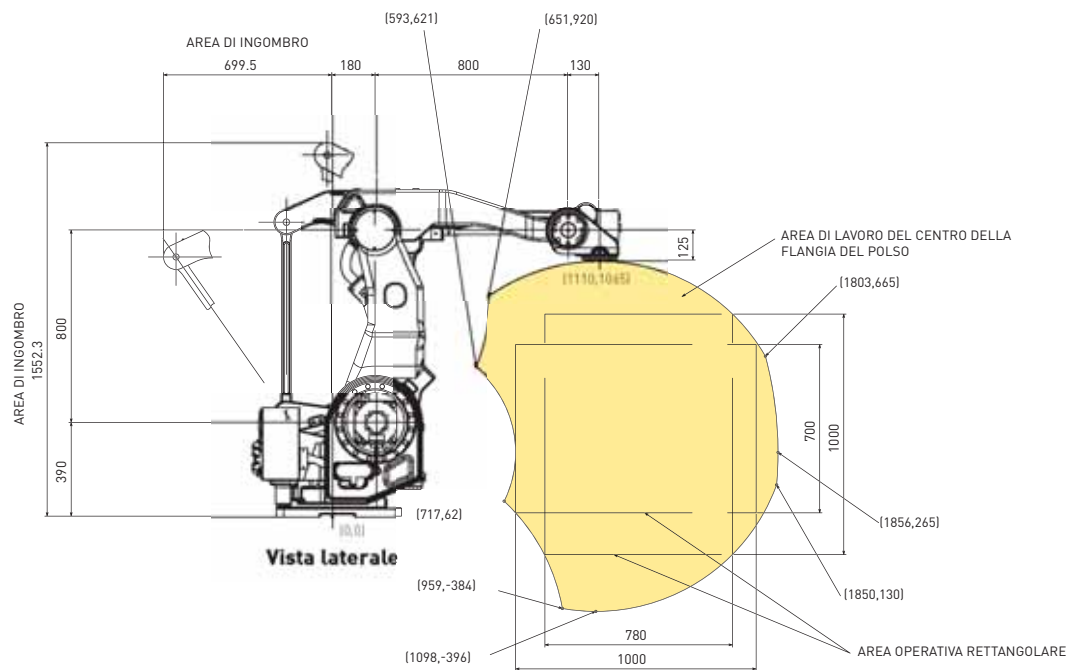
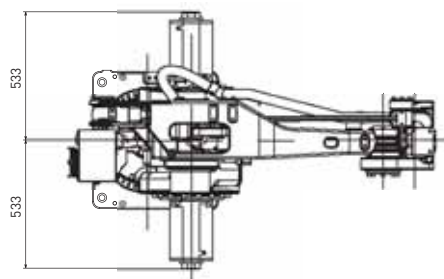


## Flangia M-420 iA M-421 iA



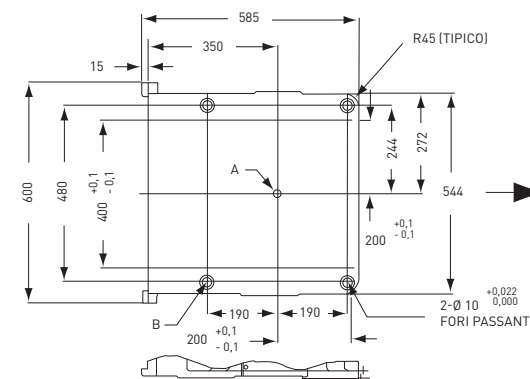
## M-421 iA

Vista dall'alto



Vista laterale

## Ingombro a terra M-420 iA M-421 iA



A: CENTRO DI ROTAZIONE DELL'ASSE 1  
B: 4 FORI PASSANTI Ø24 CON SVASO Ø38 PROF. 4 (PER VITI MONTAGGIO ROBOT)