



M-410iB/450 | Kontroler R-30iA |

Opis produktu

[← Powrót](#)



SERIA M-410iB REPREZENTUJE 4-OSIOWE ROBOTY DEDYKOWANE DO PALETYZOWANIA O UDŹWIGACH W ZAKRESIE OD 160kg DO 700 KG. FANUC BYŁ JEDNYM Z PIERWSZYCH DOSTAWCÓW ROBOTÓW, KTÓRY STWORZYŁ SERIĘ PRZEZNACZONĄ SPECJALNIE DO PALETYZOWANIA. OBECNIE BAZUJEMY NA LATACH DOŚWIADCZEŃ Z DZIEDZINY AUTOMATYZACJI PROCESÓW KOŃCA LINII PRODUKCYJNEJ.

Udźwig maksymalny :
450 kg

Zasięg maksymalny :
3130 mm

Powtarzalność :
± 0,5

Liczba swobodnych osi ruchu :
4

Szybkość ruchu :
J1 : 70°/sec
J2 : 70°/sec
J3 : 70°/sec
J4 : 180°/sec

Zakres ruchu :
J1 : 360°
J2 : 145°
J3 : 135°
J4 : 540°

Zastosowanie : Paletyzowanie / Przenoszenie , Inne

ZOPTYMALIZOWANA KONSTRUKCJA POD KĄTEM PALETYZOWANIA

Specjalnie zoptymalizowana konstrukcja zwiększająca przepustowość w procesie paletyzowania oraz w zastosowaniach ładowania/rozładowywania.

- Wiele pozycji paletowania
- Dostęp do elementów z góry zapewniający brak ingerencji pomiędzy ramieniem robota a paletyzowanymi produktami
- Obrót 360° na osi J1 zwiększający powierzchnię pracy

ZINTEGROWANA PODSTAWA ROBOTA WRAZ Z KONTROLEREM

Podstawa i kontroler są zapewnione w ramach robota jako standardowe wyposażenie.

- Redukcja wymagań dotyczących przestrzeni instalacji w fabryce
- Łatwiejszy transport robota
- Redukcja czasu instalacji pozwalająca na szybsze rozpoczęcie produkcji
- Rozłączny kontroler typu B dostępny jako opcja

OPCJA: CHWYTAK STEROWANY SERWONAPĘDEM

Chwytnak sterowany serwonapędem może być w pełni zintegrowany z robotem, dzięki:

- Pustej wewnątrz przekładni redukcyjnej osi J4 pozwalającej na bezkolizyjne prowadzenie przewodów
- Serwowzmacniacz mający możliwość sterowania 6-osiami kontroluje go jako 5-tą zintegrowaną oś.

STANDARDOWE ZŁĄCZA PNEUMATYCZNE I ELEKTRYCZNE ZINTEGROWANE Z OSIĄ J4 I PUSTA W ŚRODKU KONSTRUKCJA PRZEKŁADNI REDUKCYJNYCH

Przewody chwytaka mogą być prowadzone przez środek przekładni a nie dookoła po zewnętrznej stronie. Dzięki temu uzyskano:

- Zwiększoną niezawodność przewodów chwytaka oraz brak interferencji z otoczeniem
- Łatwość programowania
- Dłuższą żywotność przewodów
- Lepszą wydajność
- Brak dodatkowych kosztów

WIĘKSZY DOZWOLONY MOMENT MECHANICZNY KŁOSI ORAZ BEZWLADNOŚĆ

- Możliwość operowania większym chwytakiem lub z dużym obciążeniem przy dużej prędkości zapewniając wyższą przepustowość.
- Elastyczność w konstrukcji chwytaka jak i zastosowanego do jego wykonania materiału.
- Ulepszona zdolność przenoszenia zapewniająca większą przepustowość

PUSTA W ŚRODKU KONSTRUKCJA PRZEKŁADNI REDUKCYJNYCH

- Większość przekładni redukcyjnych pozwala na przeprowadzenie kabli w celu zredukowania zużycia.

SERWONAPĘDY BEZPOŚREDNIO POŁĄCZONE Z PRZEKŁADNIAMI REDUKCYJNYMI.

- Uproszczona jednostka mechaniczna
- Zmniejszone ryzyko awarii
- Rozwiązanie kompaktowe i niezawodne
- Wysoka dokładność oraz minimalne luzy

Download



Arkusze danych



Rysunki CAD

DOSTĘP OGRANICZONY

