



## M-420iA | Kontroler R-30iA

### Opis produktu

[← Powrót](#)



ROBOTY M-420iA ORAZ M-421iA SĄ ZAPROJEKTOWANE SPECJALNIE DO OPERACJI przenoszenia ORAZ PAKOWANIA PRZY DUŻYCH PRĘDKOŚCIACH.

**Udźwig maksymalny :**  
40 kg

**Zasięg maksymalny :**  
1855 mm

**Powtarzalność :**  
+/- 0,5 mm

**Liczba swobodnych osi ruchu :**  
4

**Szybkość ruchu :**  
J1 : 180°/sec  
J2 : 200°/sec  
J3 : 200°/sec  
J4 : 350°/sec

**Zakres ruchu :**  
J1 : 320°  
J2 : 115°  
J3 : 100°  
J4 : 540°

**Zastosowanie :** Paletyzowanie / Przenoszenie , Inne

#### CECHY I KORZYŚCI

##### SPECJALNIE DEDYKOWANA KONSTRUKCJA JEDNOSTKI MECHANICZNEJ

Zaprojektowany specjalnie dla operacji przenoszenia i pakowania przy dużych prędkościach.

- Minimalne wymagania pod kątem przestrzeni montażowej
- Bardzo szybkie operacje przy bardzo dużych udźwigach
- Duży obszar pracy dla operacji przenoszenia i układania

##### PUSTA W ŚRODKU KONSTRUKCJA PRZEKŁADNI REDUKCYJNYCH

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

##### SPECJALNA JEDNOSTKA M-420iA DEDYKOWANA DO PRZEMYSŁU SPOŻYWCZEGO

##### SPECJALNY SMAR W PRZEKŁADNIACH

- Zastosowany specjalny smar by zapobiec skażeniu produktów spożywczych tłuszczem spożywczym

##### STANDARDOWE ZŁĄCZA PNEUMATYCZNE I ELEKTRYCZNE ZINTEGROWANE Z OSIĄ J4

- Łatwość programowania
- Dłuższą żywotność przewodów
- Lepszą wydajność
- Brak dodatkowych kosztów

##### SERWONAPĘDY BEZPOŚREDNIO POŁĄCZONE Z PRZEKŁADNIAMI REDUKCYJNYMI.

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

##### RAMIĘ ROBOTA SPEŁNIAJĄCE WYMAGANIA UTRZYMYWANIA CZYSTOŚCI W PRZEMYSŁE SPOŻYWCZYM

- Specjalne osłony oraz uszczelnienie, chroniące przed gorącą wodą, kwasem, oraz alkalicznymi środkami czyszczącymi
- Idealnie gładka powierzchnia całej jednostki dla łatwego czyszczenia by uniknąć zanieczyszczenia zarazkami.
- Klasa ochrony przed zanieczyszczeniami płynnymi i pyłem: IP67

##### WIĘKSZY DOZWOLONY MOMENT MECHANICZNY KIŚCI ORAZ BEZWŁADNOŚĆ

- Ulepszona zdolność przenoszenia zapewniająca większą przepustowość
- Elastyczność w konstrukcji chwytaka jak i zastosowanie do jego wykonania materiału.

##### STEROWANIE URZĄDZEŃ PERYFERYJNYCH

- W wyposażeniu standardowym, robot posiada 6-osiowy serwowzmacniacz, pozwalający robotowi na operowanie:
- M-420iA: 2 dodatkowymi osiami do sterowania urządzeniami peryferyjnymi
  - M-421iA: 4 dodatkowymi osiami do sterowania urządzeniami peryferyjnymi

#### Download



Arkusze danych



Rysunki CAD

DOSTĘP  
OGRANICZONY



Filmy



[Aby skontaktować się z naszym regionalnym przedstawicielem, kliknij tutaj.](#)