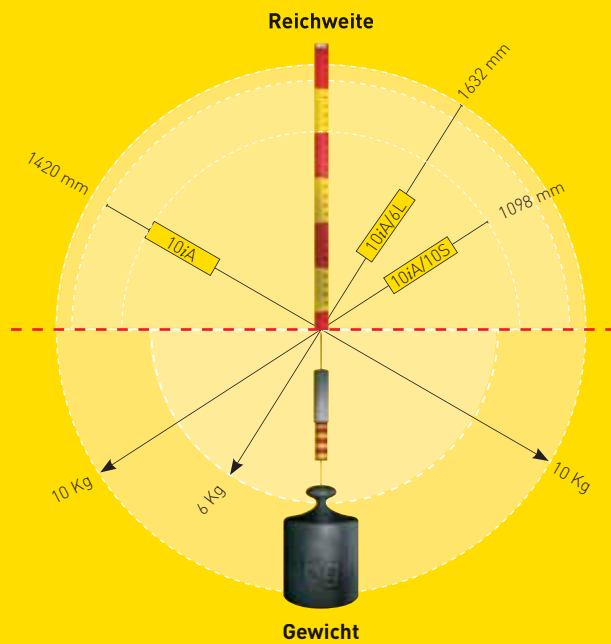


M-10iA SERIE

	Robotermodell	Steuerung	Gesteuerte Achsen	Max. Traglast am Handgelenk [kg]	Wiederholgenauigkeit [mm]	Gewicht der Mechanik [kg]	Max. Reichweite [mm]	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment [Nm] / Trägheit [kgm²]	A5 Moment [Nm] / Trägheit [kgm²]	A6 Moment [Nm] / Trägheit [kgm²]	Schutzart
								A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				
M-10iA	10iA	R-30iA/ R-30iA Mate	6	10	±0.08	130	1420	340/360	250	445	380	380	720	210	190	210	400	400	600	21.6/0.63	21.6/0.63	9.8/0.15	Körper IP54 std. (IP55 optional), Handgelenk & A3 Arm 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	
	10iA/10S		6	10	±0.05	130	1098	340/360	250	340	380	380	720	220	230	270	410	410	610/720	22/0.63	22/0.63	9.8/0.15	



Innerhalb der M-10iA Serie sind 3 Varianten verfügbar:

- M-10iA: 1420mm / 10kg Traglast
- M-10iA/6L: 1632 mm / 6kg Traglast (Langarmversion)
- M-10iA/10S: 1098 mm / 10kg Traglast (Kurzarmversion)

DIE M-10iA ROBOTERSERIE BIETET EINE HOHE FLEXIBILITÄT FÜR ANWENDUNGEN BIS ZU EINER TRAGLAST VON 10KG. ER ERMÖGLICHT HÖCHSTE GESCHWINDIGKEITEN FÜR AUFGABEN IM BEREICH HANDLING, PICK & PLACE UND MASCHINEN BE- UND ENTLADUNG.

» EIGENSCHAFTEN UND VORTEILE

Der M-10iA ist die ideale Lösung für:

- Werkzeugmaschinen Be- und Entladung
- Materialhandhabung im Bereich Montage und Spritzgießen
- Kleben, Abdichten
- Schneiden, Schleifen, Entgraten, Polieren
- Verpacken, Umsetzen

HÖCHSTE ACHSGESCHWINDIGKEITEN

- Erstklassige Achsgeschwindigkeit- und Beschleunigungswerte: Zykluszeit von 0,72 Sekunden für eine Umsetzbewegung (6 kg Traglast, Verfahrwege 25mm / 300mm / 25mm)
- Schnellere Pick & Place Zyklen für höhere Durchsätze
- Schnellster Roboter seiner Klasse

BESTE TRAGLAST UND TRÄGHEITSMOMENTE SEINER KLASSE

- Beste Traglast in seiner Sparte bis zu 10 kg
- Bestens geeignet für Be- und Entladeanwendungen
- Hohe zulässige Momente und Trägheitsmomente am Handflansch zum Anbau komplexer Werkzeuge
- Werkzeuge können mit hoher Geschwindigkeit bewegt werden

SCHLANKE KONSTRUKTION VON ROBOTERARM UND HANDGELENK

- Erlaubt dem Roboter, in begrenzte Arbeitsbereiche einzufahren, und sich darin zu bewegen
- Verringert die Erfordernis des Roboters den Arbeitsbereich zum Umorientieren des Werkzeuges zu verlassen; dadurch werden die Zykluszeiten verringert



INTEGRIERTE KABELFÜHRUNG UND SCHLANKES HOHLES HANDGELENK

- Hohles Handgelenk (50 mm Durchmesser) und auskragende Armkonstruktion an Achse 3
- Kleinster Störradius des Handgelenks in seiner Sparte (110 mm); einfacher Zugang in enge Arbeitsräume
- Geschützte interne Kabelführung durch Achse 3 und Achse 6
- Die interne Führung des Schlauchpakets macht es extrem einfach, dieses zu installieren und zu warten. Somit wird es möglich, eine lange Standzeit der Kabel sicherzustellen.
- Keine Gefahr von Kollisionen und Kabelbeschädigungen beim Einfahren in Maschinen; maximierter Drehbereich für das Werkzeug

NUR EIN KABEL ZWISCHEN ROBOTERMECHANIK UND STEUERUNG

- Schnellerer Aufbau
- Weniger Ersatzteile
- Leichtere Wartung

PNEUMATIK- UND SIGNALVERBINDUNG BEI ACHSE 3 IM STANDARD ENTHALTEN

- Interne pneumatische Verbindung von A1 zu A3 als Standard
- Kurze Verbindungen bis zum Werkzeug
- Höchste Zuverlässigkeit durch Führung der Leitungen innerhalb der Robotermechanik
- Bewiesene Zuverlässigkeit (fabrikfertig)

BODEN-, DECKEN-, WINKEL- UND WANDMONTAGE MÖGLICH

- leichteren Zugang zu der zu bedienenden Maschine
- einfacher Zugang zum Be- und Entladebereich
- maximale Ausnutzung des Roboterarbeitsbereichs
- Bei Winkel- und Wandmontage sind Einschränkungen des Arbeitsbereichs zu beachten

HANDGELENK UND ACHSE 4 ARM IN SCHUTZART IP67

- Wasserdichtes Handgelenk kann in Wasser getaucht werden
- Verbesserte Zuverlässigkeit in staubiger Umgebung
- Dadurch auch geeignet für Anwendungen im Bereich Druckgießen und Wasserstrahlschneiden

ZUSÄTZLICHE MONTAGEFLÄCHEN AUF DEM ARM DER ACHSE 3

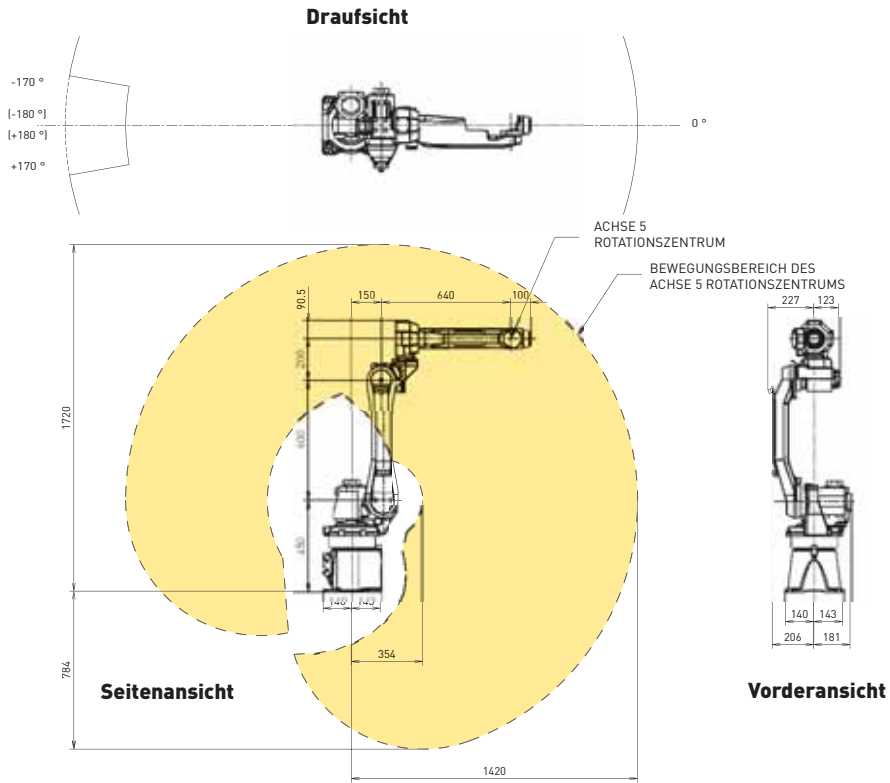
Durch eine Montage der Ventile nahe an den Greifern ergeben sich für diese kürzere Reaktionszeiten.

DIREKTE VERBINDUNG ZWISCHEN ANTRIEBS-MOTOREN UND GETRIEBEN

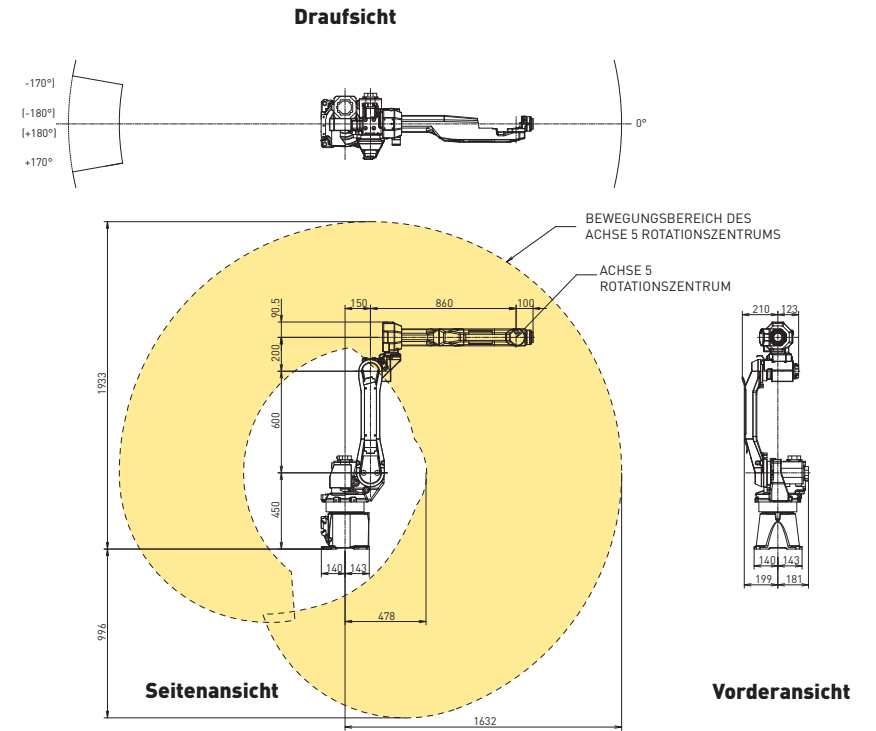
- Vereinfachung der mechanischen Konstruktion
- Verringerung des Ausfallrisikos
- Kompakte und zuverlässige Lösung
- Höchste Genauigkeit und minimales Getriebeispiel



M-10iA (Arc Mate 100iC)

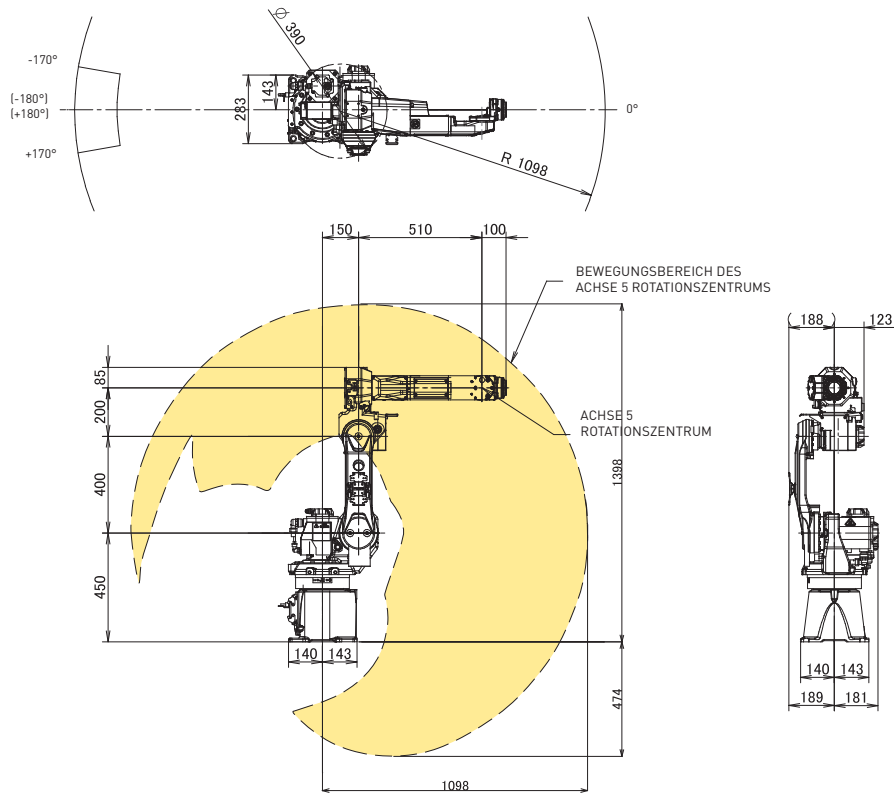


M-10iA/6L (Arc Mate 100iC/6L)

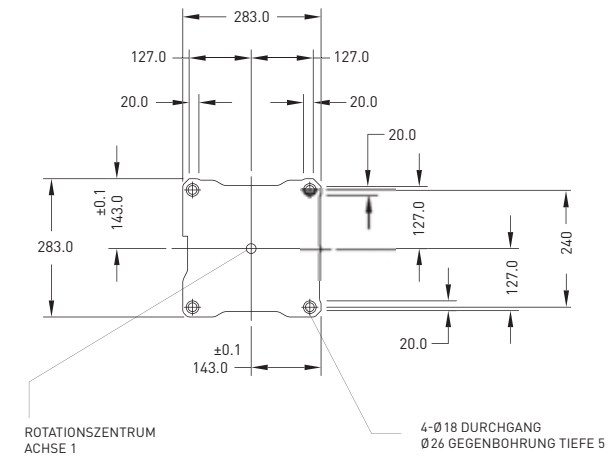


Abmessungen

M-10iA/10S (Arc Mate 100iC/10S)



Fußabdruck M-10iA (Arc Mate 100iC)



Handgelenk M-10iA (Arc Mate 100iC)

