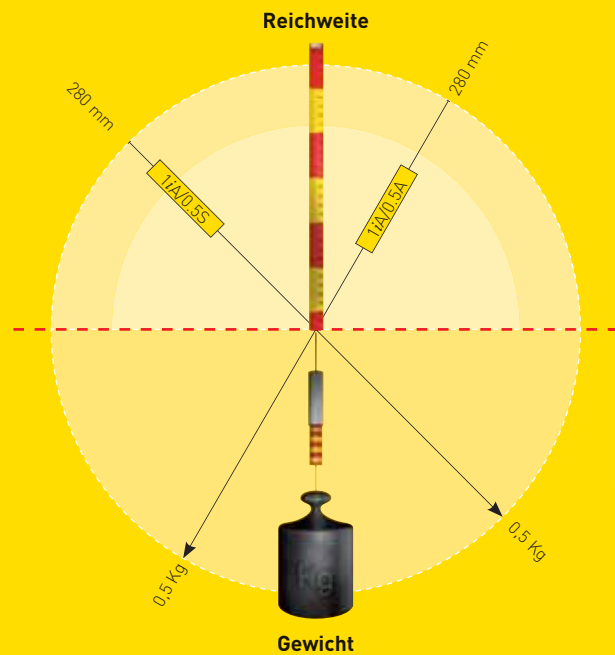


M-1*i*A SERIE

54

	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 [kgm ²]	A5 Moment [Nm] / Trägheit [kgm ²]	A6 Moment [Nm] / Trägheit [kgm ²]	Schutzart
								A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				
M-1 <i>i</i> A	M-1 <i>i</i> A/0.5S	R-30 <i>i</i> A Mate "Open Air"	4	0.5	± 0.02	20	Durchmesser 1350 mm, Höhe 500 mm	720	–	–	–	–	–	3000	–	–	siehe Roboterbedienhandbuch		IP20				
	M-1 <i>i</i> A/0.5A		6	0.5	± 0.02	23		720	300	720	–	–	–	1440	1440	1440							



Verfügbar in zwei Versionen:

- M-1*i*A/0.5S, mit einer Drehachse für Bestückungsaufgaben mit Höchstgeschwindigkeit, (4 Achsen insgesamt)
- M-1*i*A/0.5A, mit drei Handachsen für flexible Montageaufgaben, (6 Achsen insgesamt)

DIE SERIE DES M-1*i*A ROBOTERS IST SPEZIELL GEEIGNET FÜR DIE PRODUKTION VON KOMPAKTEN ELEKTRONISCHEN UND MECHANISCHEN EINHEITEN. FÜR SCHNELLE UND KOMPACTE PRODUKTIONSZELLEN BIETET DIE M-1*i*A SERIE DIE BEWEGUNGSFREIHEIT EINES MENSCHLICHEN HANDGELENKS, KURZE ZYKLUSZEITEN, EINEN EXTREM KOMPAKTEN ARM, PRÄZISION UND VIELES MEHR. DIE FANUC R-30*i*A MATE UND FANUC R-30*i*A MATE OPEN AIR STEUERUNG HABEN EINEN SEHR GERINGEN PLATZBEDARF, BIETEN ABER TROTZDEM LEISTUNGSFÄHIGE INTELLIGENTE FUNKTIONEN, WIE DAS INTEGRIERTE FANUC *i*RVISION BILDVERARBEITUNGSSYSTEM.

» EIGENSCHAFTEN UND VORTEILE

M-1*i*A Series, die Lösung für:

- Handling kleiner Teile
- Be- und Entladevorgänge an Maschinen
- Zusammenbau elektronischer und mechanischer Baugruppen
- flexible Teilezuführung
- Aufnahme und Verpackung kleiner Teile

NEUARTIGER KOMPAKTER, LEICHTER ROBOTER FÜR ALLE INDUSTRIEN, IN DENEN PRÄZISION GEFRAGT IST, WIE IN DER ELEKTRONIK- UND MESSGERÄTEINDUSTRIE

- Bis zu 0,5 kg Traglast für das Handhaben und Aufnehmen von Bolzen, Druckerplatinen etc.
- 280 mm Durchmesser bei einem Bewegungsradius von 100 mm ohne tote Zonen – ideal für Automatisierungsaufgaben, die die Flexibilität einer menschlichen Hand erfordern
- Für extrem kompakte Produktionszellen geeignet, dank des schmalen und leichtgewichtigen Arms des FANUC Roboters M-1*i*A und dessen platzsparender FANUC R-30*i*A Mate Open Air Steuerung

AUSGEZEICHNETER DURCHSATZ PRODUKTIVITÄT MIT EINER FLINKEN 6-ACHSEN KINEMATIK

- Beste Durchsatzraten Starke Produktivität für Montage- und Aufnahmeapplikationen
- Leichtgewichtige Mechanik mit sehr guten Zykluszeiten
- Einzigartige 6-Achsen Parallel Link Arm Kinematik ermöglicht die Automatisierung schwieriger Aufgaben, wie das komplexe Einfügen, Kleben, Löten etc.

FLEXIBLE MONTAGE SPART WERTVOLLEN PLATZ

- Leichtgewichtiger Arm ≤ 23 kg (6-Achs-Version mit integriertem Fuß) für kompakte Produktionszellen
- Sehr gute Zugangsmöglichkeit zum Werkstück
- Der integrierte Fuß ermöglicht eine Plug and Play Installation
- Der Roboterarm kann in Boden, Decken und Winkelmontage angebracht werden, um Platz zu sparen und den optimalen Zugang zum Werkstück zu ermöglichen

KOMPACTE UND INTELLIGENTE STEUERUNG

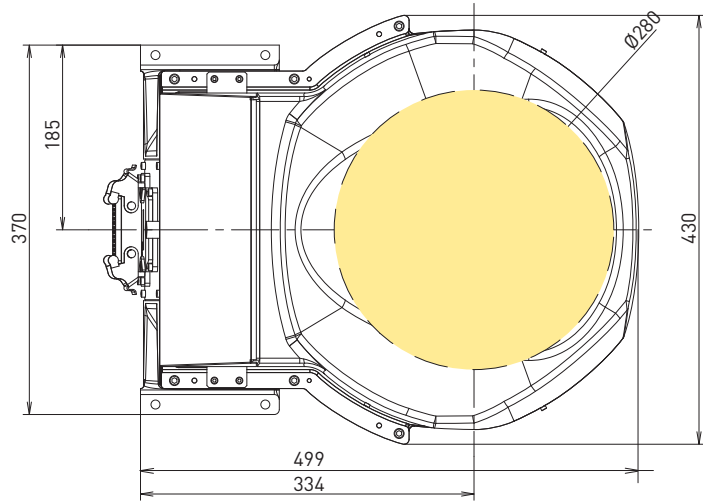
- Die FANUC R-30*i*A Mate Open Air Steuerung ist extrem kompakt und kann innerhalb eines Standardsteuerungsschranks untergebracht werden
- Das integrierte FANUC *i*RVision unterstützt die Lageerkennung und Prüfung von Arbeitsteilen Werkstücken und ermöglicht so flexible Applikationen zur Teilezuführung und weitere intelligente Aufgaben (wofür die Kamera separat vom Roboterhandgelenk installiert wird)
- Der integrierte Kraftsensor kann unter anderem zur Montage empfindlicher Teile eingesetzt werden (der Kraftsensor wird in einiger Entfernung vom Roboter installiert)



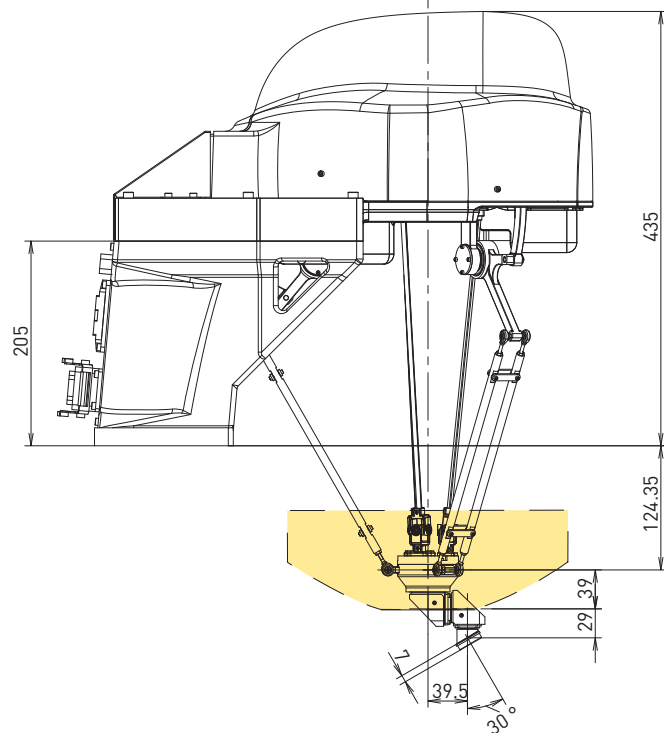
➤ Abmessungen

M-1iA/0.5A

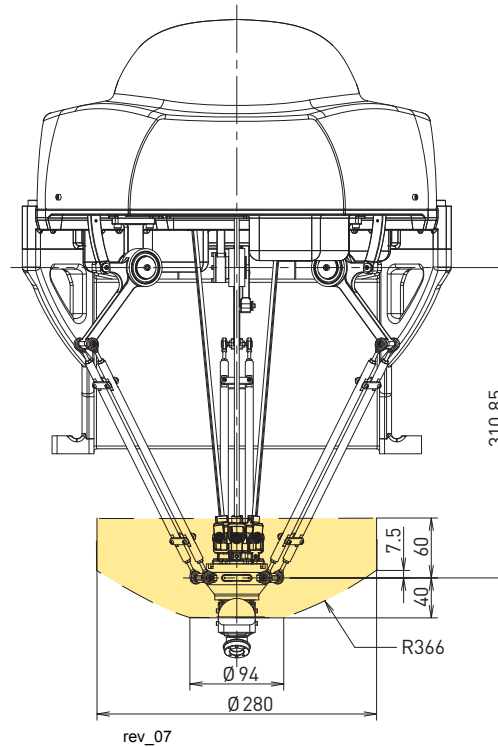
Draufsicht



Seitenansicht

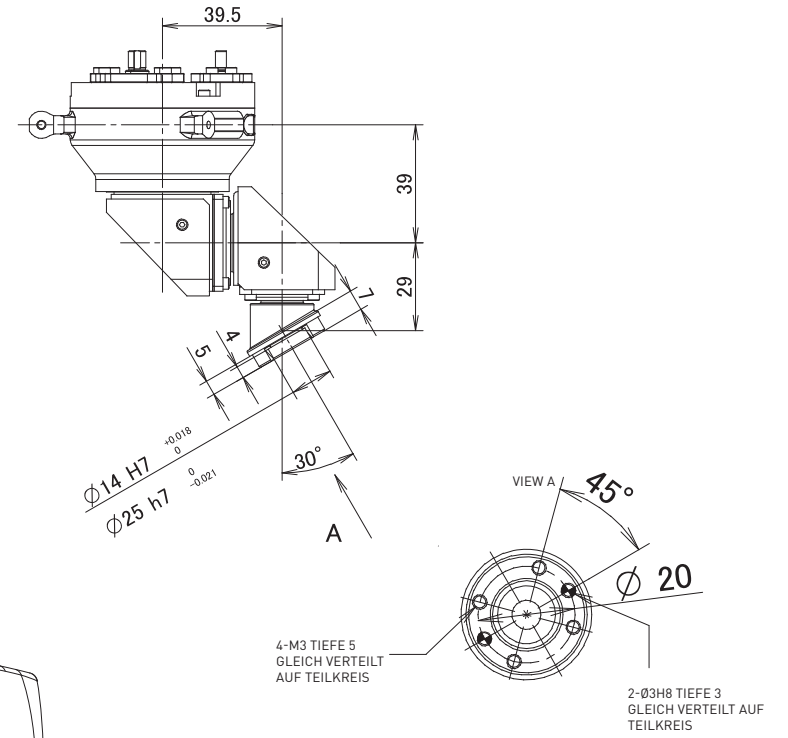


Vorderansicht



rev_07

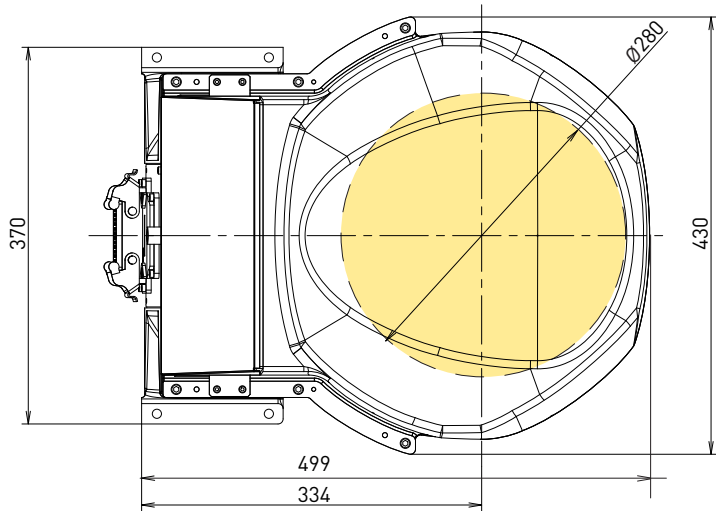
Handgelenk M-1iA/0.5A



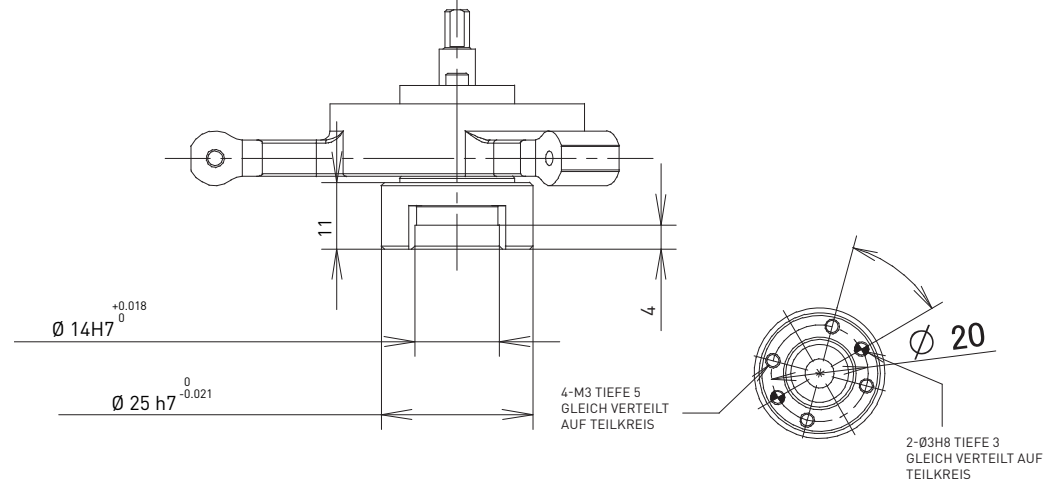
Abmessungen

M-1iA/0.5S

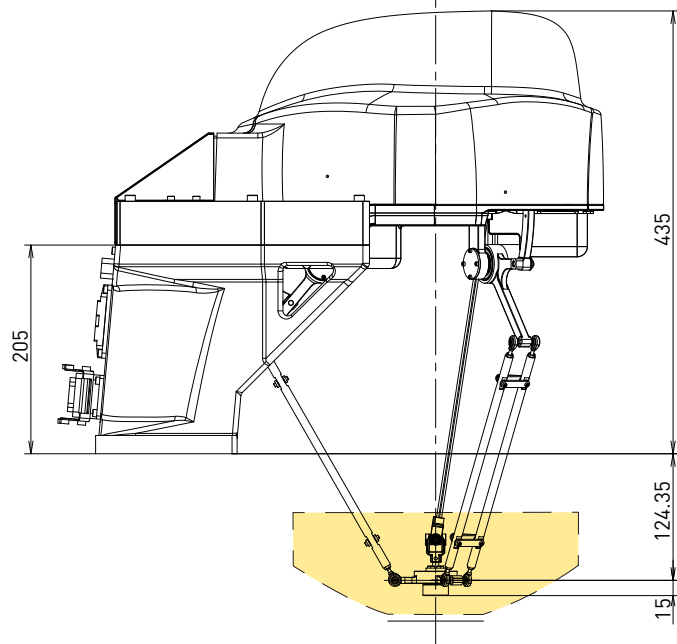
Draufsicht



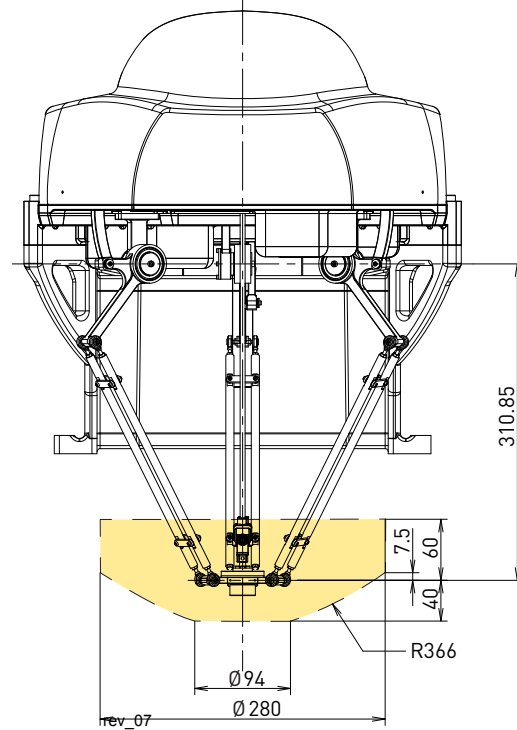
Handgelenk M-1iA/0.5S



Seitenansicht



Vorderansicht



rev_07