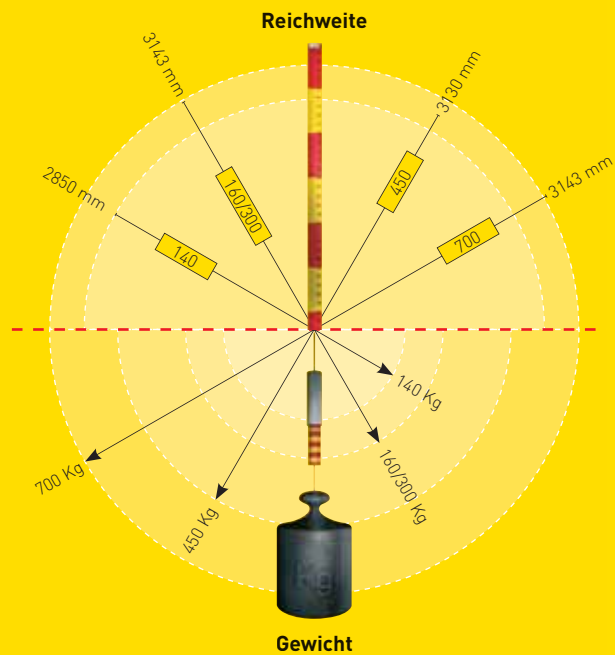


M-410iB SERIE

40

| | 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-410iB | 160/300 | R-30iA | 4 | 160/300 | ± 0.5 | 1940 | 3143 | 360 | 144 | 136 | 540 | – | – | 130/85 | 130/90 | 135/100 | 300/190 | – | – | -/78.48/-/137.34 | – | – | IP54 |
| | 140H | | 5 | 140 | ± 0.2 | 1200 | 2850 | 360 | 155 | 112 | 20 | 720 | – | 140 | 115 | 135 | 135 | 420 | – | -/147 | -/53 | – | |
| | 450 | | 4 | 450 | ± 0.5 | 2430 | 3130 | 360 | 145 | 135 | 540 | – | – | 70 | 70 | 70 | 180 | – | – | -/196-294 | – | – | |
| | 700 | | 4 | 700 | ± 0.5 | 2700 | 3143 | 360 | 144 | 136 | 540 | – | – | 60 | 60 | 60 | 120 | – | – | /490 | – | – | |



Innerhalb der M-410iB Serie sind fünf Varianten verfügbar:

- M-410iB/140H: 140 kg Traglast, Hochgeschwindigkeitshandgelenk
- M-410iB/160: 160 kg Traglast
- M-410iB/450: 450 kg Traglast
- M-410iB/700: 700 kg Traglast

DIE ROBOTER DER M-410iB SERIE SIND 4-ACHSEN ROBOTER, DIE SPEZIELL FÜR PALETTIER-ANWENDUNGEN IM TRAGLASTBEREICH VON 140 KG BIS 700 KG BESTIMMT SIND. FANUC IST EINER DER ERSTEN ROBOTERLIEFERANTEN, DER EINEN ROBOTER SPEZIELL FÜR DIE BEDÜRFNISSE IM PALETTIERBEREICH ENTWICKELTE UND VERFÜGT DESHALB ÜBER JAHRELANGE ERFAHRUNG IM BEREICH DER AUTOMATISIERUNG AM ENDE DER FERTIGUNGSLINIE.

» EIGENSCHAFTEN UND VORTEILE

Die M-410iB Serie – eine der erfolgreichsten Roboterserien für Palettieranwendungen weltweit!

KONSTRUKTION OPTIMIERT FÜR PALETTIERANWENDUNGEN

Die spezielle Konstruktion erhöht die Leistung bei Palettier-, Be- und Entladeanwendungen.

- Vielzahl möglicher Palettenpositionen
- Der Zugriff auf das Werkstück erfolgt von oben, so dass sich keine Überschneidungen zwischen Roboterarm und dem zu palettierenden Werkstück ergeben.
- großer Arbeitsbereich durch 360° Drehung an Achse 1 möglich

PNEUMATIK- UND SIGNALVERBINDUNG VON ACHSE 1 BIS 4 IM STANDARD ENTHALTEN, HOHLWELLE AM HANDGELENK

- Die Kabelverbindungen zum Greifer können durch das hohle Handgelenk hindurch geführt werden.
- erhöhte Zuverlässigkeit der Verdrahtung und Verschlauchung des Greifers durch kurze Kabelführung und keine Überschneidung mit dem Werkstück oder Teilen des Greifers
- einfache Programmierung
- erhöhte Verfügbarkeit
- bessere Leistungsfähigkeit
- keine Zusatzkosten

STEUERUNG IM ROBOTERSOCKEL INTEGRIERT

Die Steuerung ist mit der Mechanik standardmäßig integriert.

- verringerter Platzbedarf am Aufstellort
- vereinfachter Transport
- schnellerer Produktionsstart durch Verkürzung der Installationszeit
- optional separat stehender Schaltschranktyp „B“ erhältlich

HOHE ZULÄSSIGE LAST- UND TRÄGHEITSMOMENTE AM HANDGELENK

- höhere Anlagenleistung durch die Fähigkeit, große Greifer und schwere Lasten bei hohen Geschwindigkeiten zu handhaben.
- höhere Flexibilität bei der Konstruktion des Greifers und den dabei verwendeten Materialien

DIREKTE VERBINDUNG ZWISCHEN ANTRIEBSMOTOREN UND GETRIEBEN

- Vereinfachung der mechanischen Konstruktion
- Verringerung des Ausfallrisikos durch weniger Bauteile
- kompakte und zuverlässige Lösung
- höchste Genauigkeit und minimales Getriebeispiel

OPTION: SERVO HAND

Die Servo Hand kann als zusätzliche Servoachse zu 100 % in die Robotersteuerung integriert werden, da:

- die Anschlusskabel des Motors durch die Hohlwelle des Handgelenks geführt werden können
- der Roboter standardmäßig mit einem 6-Achsen Servoverstärker ausgerüstet ist, weswegen die Servo Hand als integrierte fünfte Achse behandelt werden kann

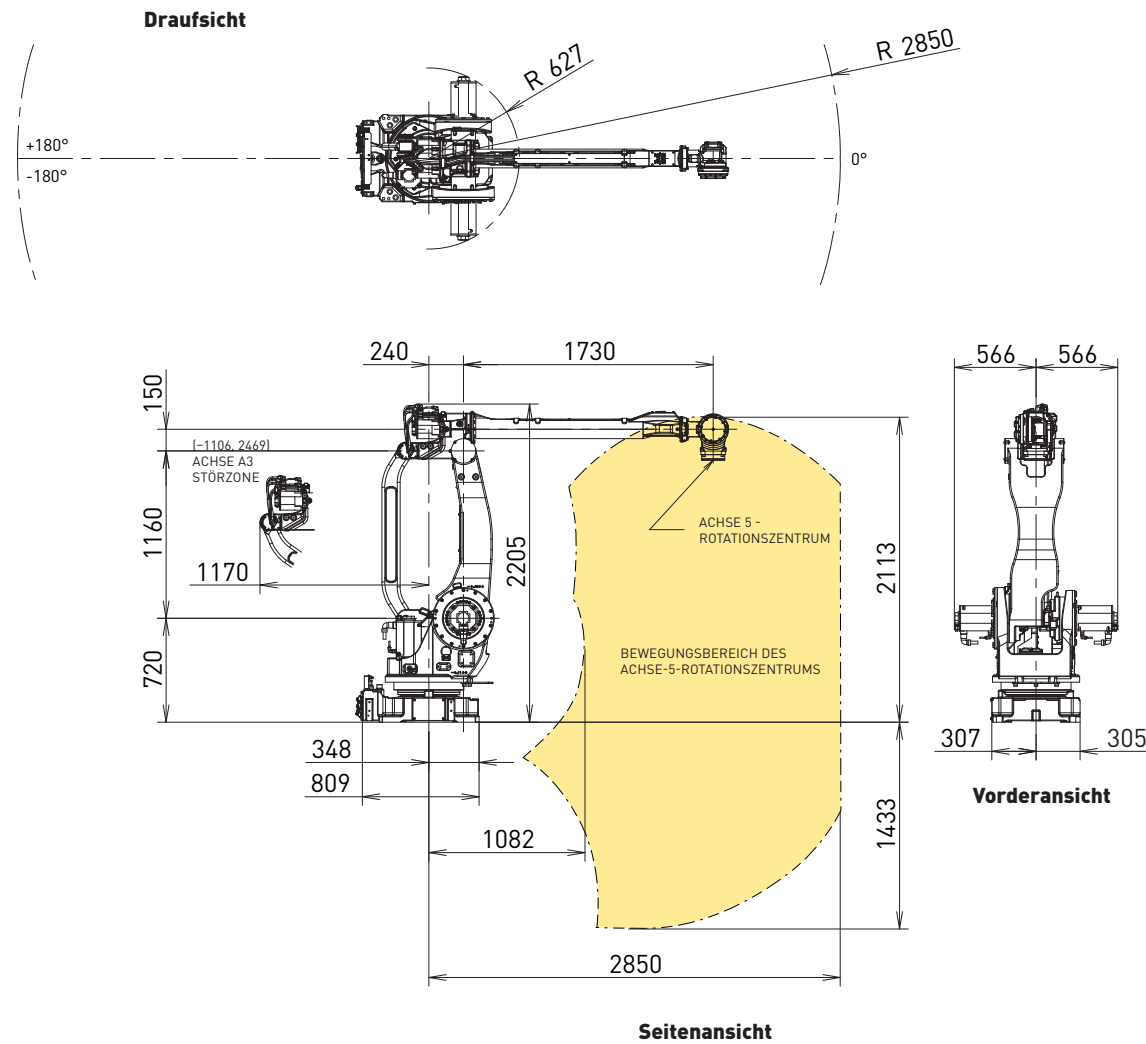
HOHLE ACHSKONSTRUKTION

Die hohle Achskonstruktion ermöglicht die geschützte Verlegung der Kabel innerhalb der Achse. Störkonturen des Kabelbaumes werden vermieden.



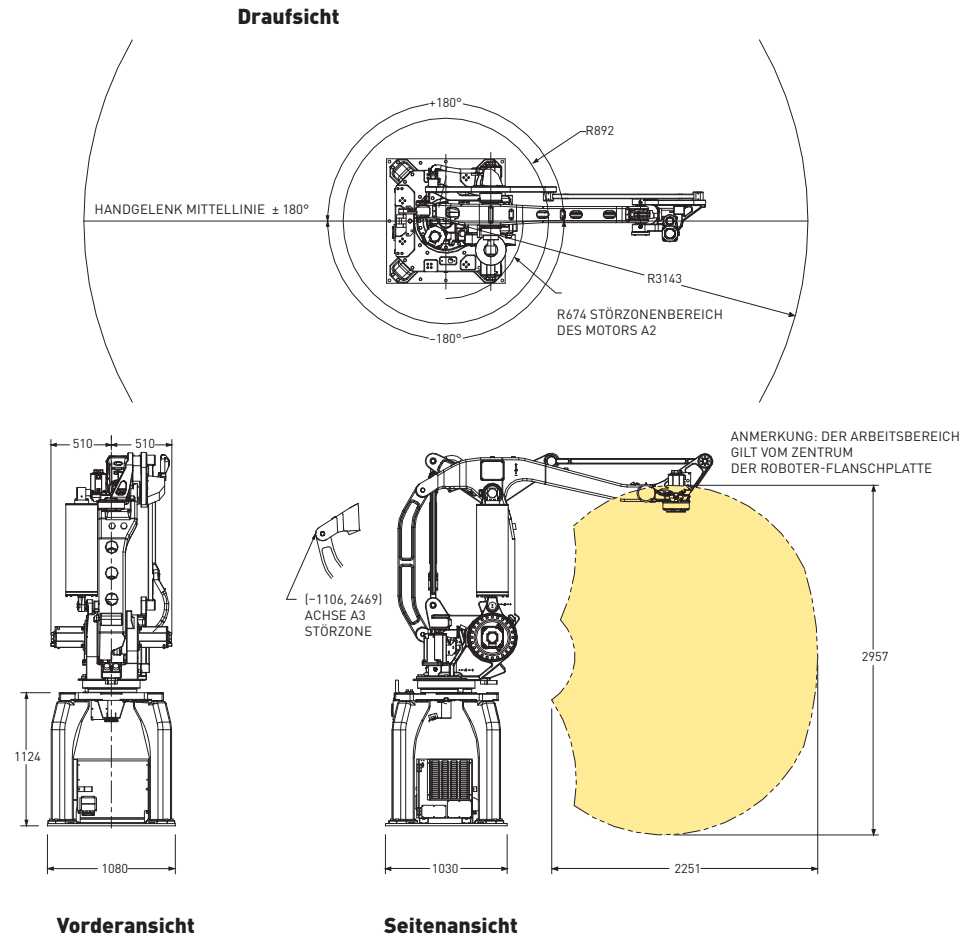
Abmessungen

M-410iB/140H

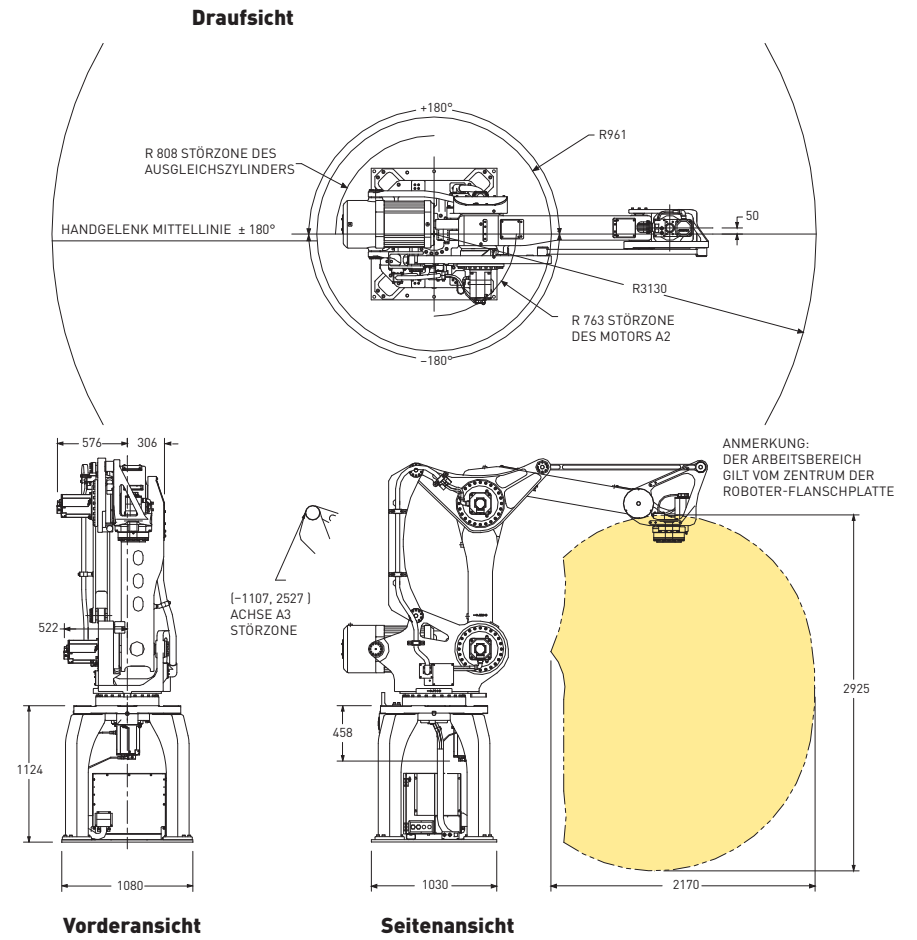


Abmessungen

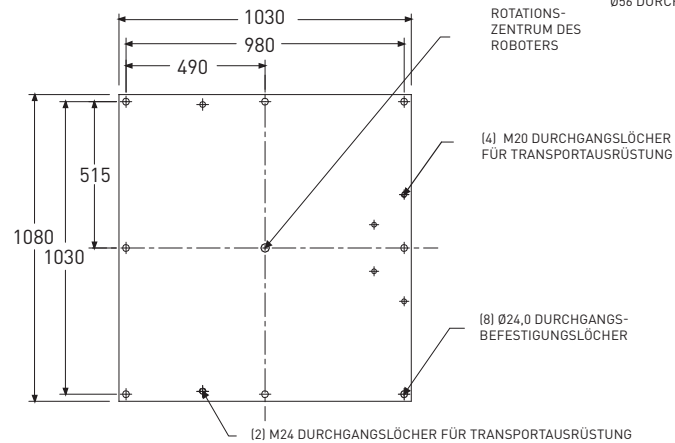
M-410iB/160/300



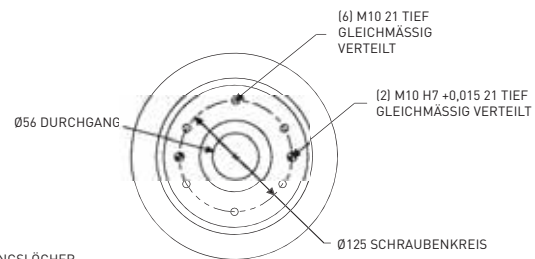
M-410iB/450



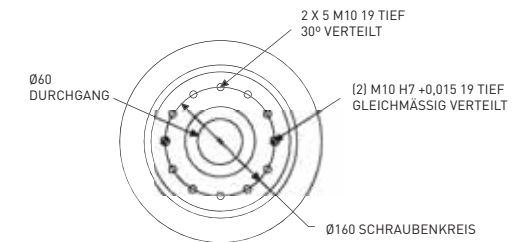
Fußabdruck M-410iB/160/300/450



Handgelenk M-410iB/160/300



Handgelenk M-410iB/450

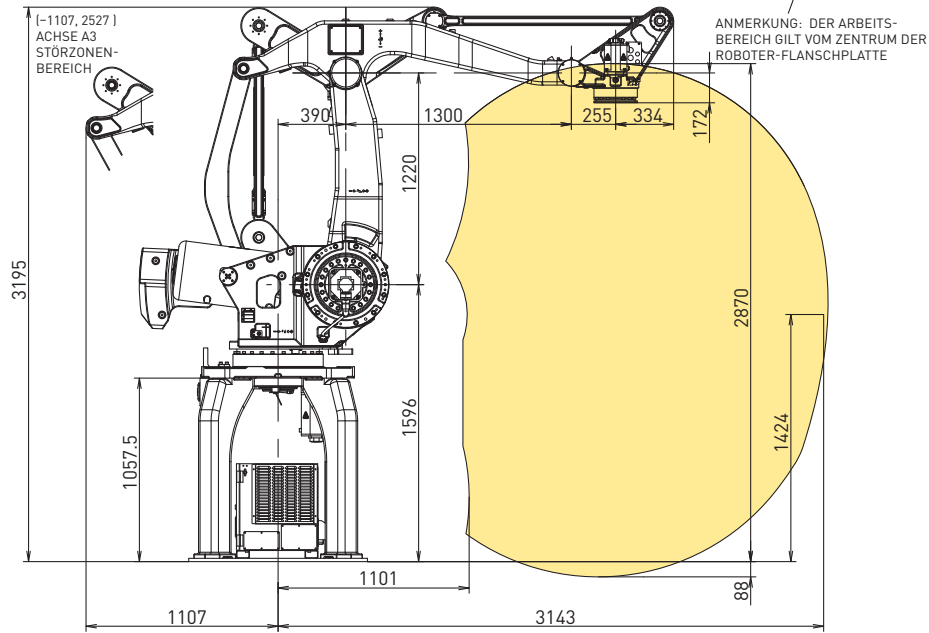
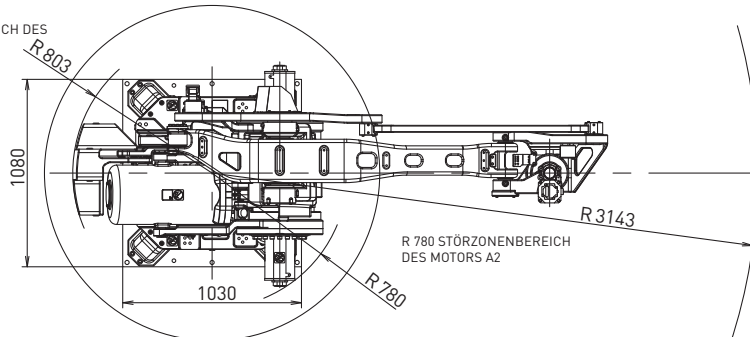


Abmessungen

M-410iB/700

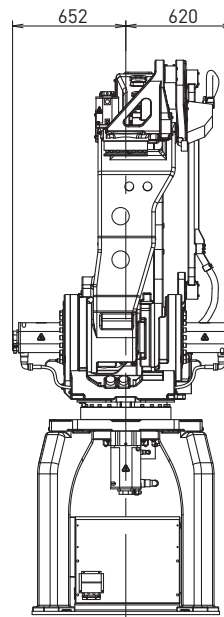
Draufsicht

R 803 STÖRZONENBEREICH DES AUSGLEICHSZYLINDERS



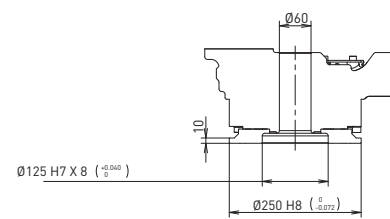
Seitenansicht

ANMERKUNG: DER ARBEITSBEREICH GILT VOM ZENTRUM DER ROBOTER-FLANSCHPLATTE

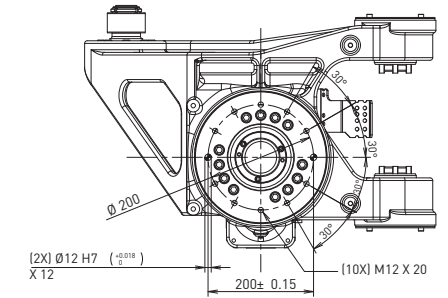
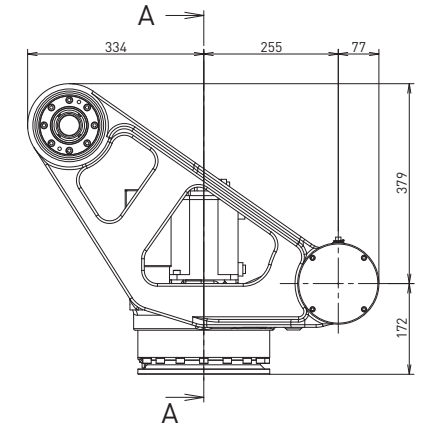


Vorderansicht

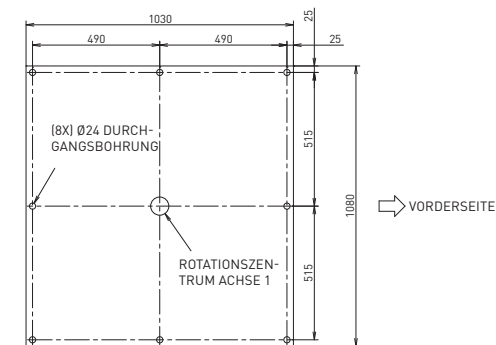
Handgelenk M-410iB/700



SEKTION A-A



Footprint M-410iB/700



ANMERKUNG: SICHERN SIE DEN ROBOTER DURCH ACHT SENKBOHRUNGEN DIE DURCH 0 MARKIERT SIND