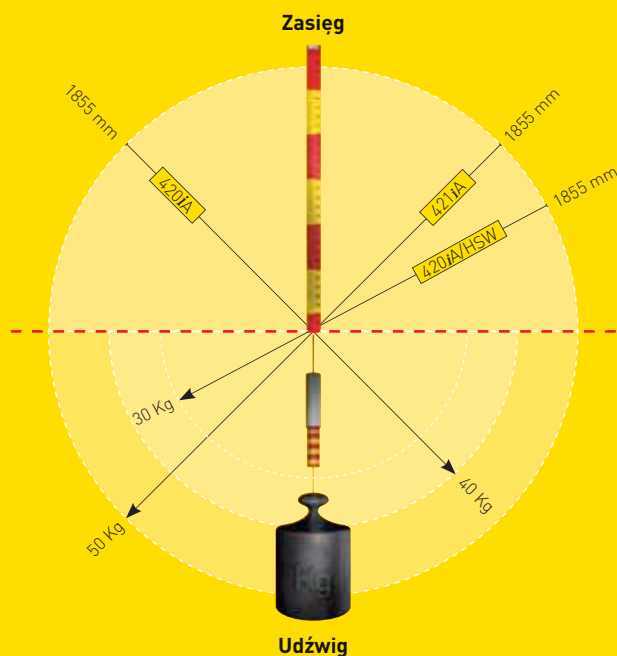




SERIA M-420*i*A, M-421*i*A

	Model robota	Kontroler	Ilość osi ruchu	Maksymalny udźwig kiści [kg]	Powtarzalność [mm]	Waga jednostki mechanicznej [kg]	Zasięg [mm]	Zakres ruchu [°]						Maksymalna prędkość [°/s]						Moment mechaniczny [Nm] / bezwładność [kgm ²] osi J4	Moment mechaniczny [Nm] / bezwładność [kgm ²] osi J5	Moment mechaniczny [Nm] / bezwładność [kgm ²] osi J6	Klasa ochrony przed zanieczyszczeniami (IP)
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
M-420<i>i</i>A	M-420 <i>i</i> A	R-30 <i>i</i> A	4	40	± 0.5	620	1855	320	115	100	540	–	–	180	200	200	350	–	–	98/2.5	–	–	IP54
	M-421 <i>i</i> A		2	50	± 0.5	520	1855	115	100	–	–	–	–	200	200	–	–	–	–	98/2.5 ¹⁶⁾	–	–	
	M-420 <i>i</i> A (2 nd food)		4	40	± 0.5	620	1855	320	115	100	540	–	–	180	200	200	350	–	–	98/2.5	–	–	
	M-420 <i>i</i> A (High Speed wrist)		4	30	± 0.5	630	1855	320	115	100	540	–	–	180	200	200	720	–	–	68/2.5	–	–	

d) Oś J2



Dostępny w 4 wersjach:

- M-420*i*A, 4 osie udźwig 40 kg udźwigu
- M-420*i*A, 4 osie (HSW – kiść o zwiększonej szybkości), udźwig 30 kg udźwigu
- M-420*i*A Secondary Food, 4 osie udźwig 40 kg przeznaczony dla przemysłu spożywczego (specjalna konstrukcja)
- M-421*i*A, 2 osie, udźwig 50 kg

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

» CECHY I KORZYŚCI

Seria M-420iA jest idealnym rozwiązaniem dla:

- Ciężkich operacji bardzo szybkiego pakowania
- Pakowania żywności przy dużych prędkościach

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 ostony 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: IP65

WIĘKSZY DOZWOLONY MOMENT MECHANICZNY KIŚCI ORAZ BEZWŁADNOŚĆ

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

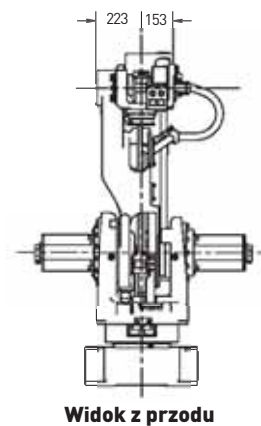
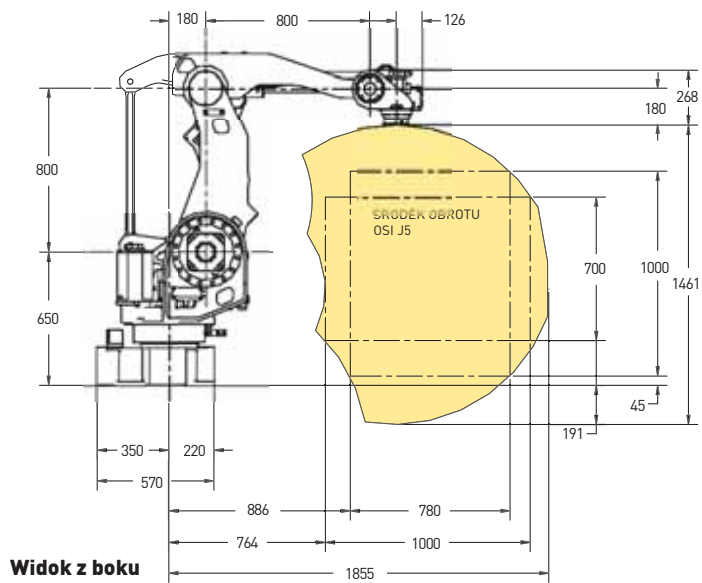
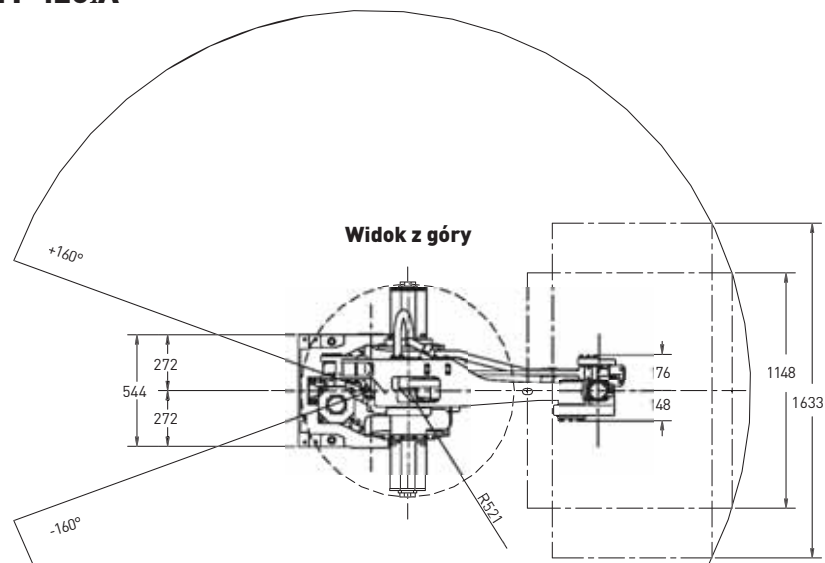
STEROWANIE URZĄDZEŃ PERYFERYJNYCH

W wyposażeniu standardowym, robot posiada 6-osiowy serwowzmacniacz, pozwalający robotowi na operowanie:

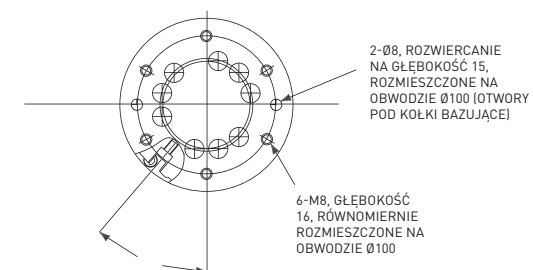
- M-420iA: 2 dodatkowymi osiami do sterowania urządzeniami peryferyjnymi
- M-421iA: 4 dodatkowymi osiami do sterowania urządzeniami peryferyjnymi



M-420iA

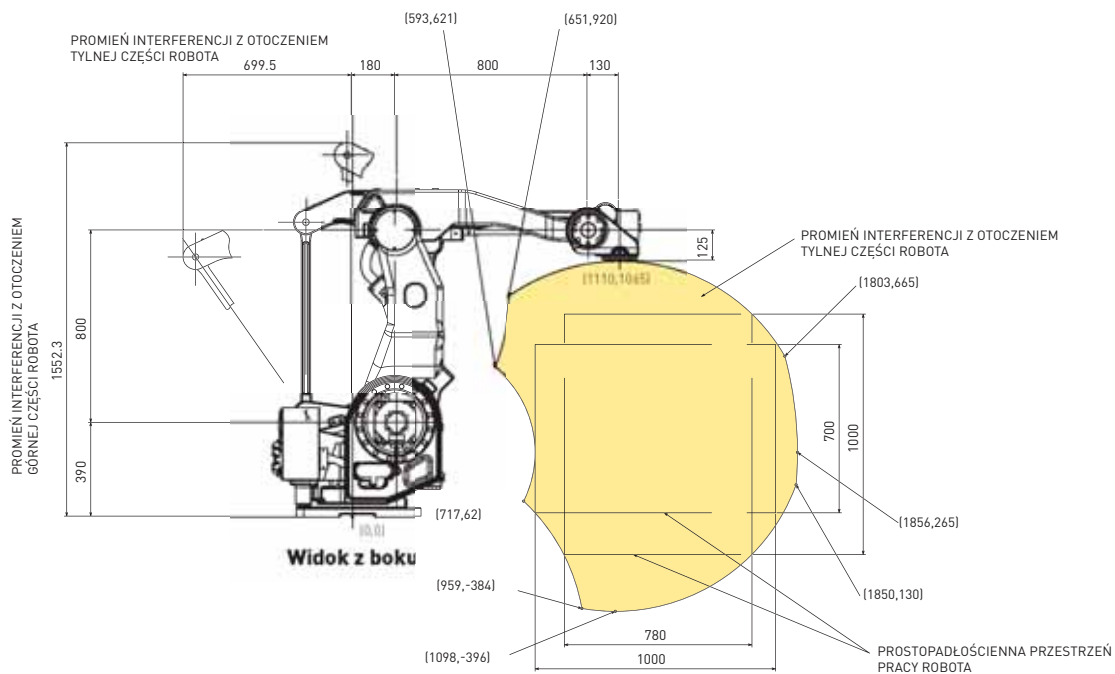
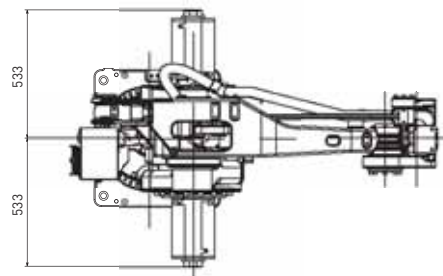


Kiść M-420iA, M-421iA

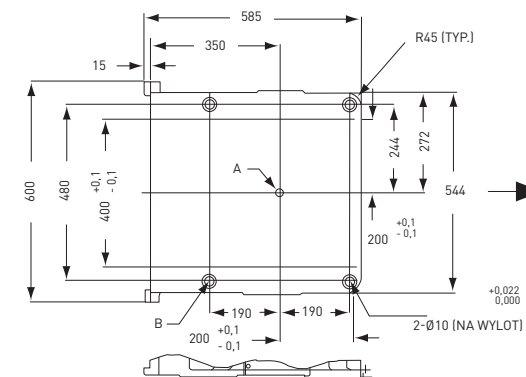


M-421 iA

Widok z góry



Podstawa montażowa M-420 iA, M-421 iA



A : ŚRODEK OBROTU OSI J1
 B : 4XØ24, Ø38 ROZWIERCANIE NA GŁĘBOKOŚĆ 4 (PRZEZNACZONE POD ŚRUBY MOCUJĄCE ROBOTA)