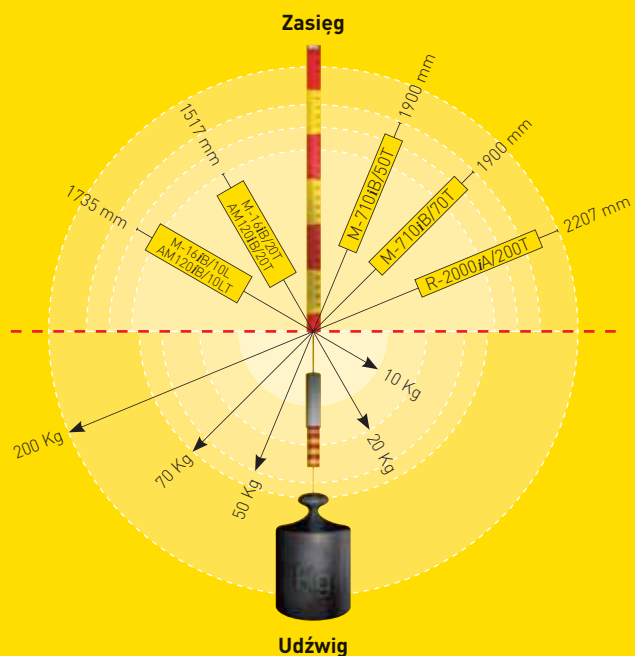




	Model robota	Kontroler	Ilość osi ruchu	Maksymalny udźwig kiści [kg]	Powtarzalność [mm]	Waga jednostki mechanicznej [kg]	Zasięg [mm]	Zakres ruchu [°]						Maksymalna prędkość [°/s]						Moment mechaniczny [Nm] / bezwładność [kgm <sup>2</sup> ] osi J4	Moment mechaniczny [Nm] / bezwładność [kgm <sup>2</sup> ] osi J5	Moment mechaniczny [Nm] / bezwładność [kgm <sup>2</sup> ] osi J6	Klasa ochrony przed zanieczyszczeniami (IP)
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
Seria T montowana od góry na szynie	M-16iB/10LT Arc Mate 120iB/10LT	R-30iA	6	10	± 0.1 <sup>2)</sup>	135	1735	W zależności od szyny montażowej	300	608	400	280	900	W zależności od szyny montażowej	165	175	350	340	520	22/0.63	22/0.63	9.8/0.15	Kiść i ramię J3: IP67 Pozostała część jednostki mechanicznej IP54 (opcjonalnie IP55)
	M-16iB/20T Arc Mate 120iB/20T		6	20	± 0.08 <sup>2)</sup>	135	1517		300	595	400	280	900		165	175	350	340	520	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	
	M-710iC/50T		6	50	± 0.07 <sup>2)</sup>	410	1900		261	491	720	250	720		175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	Kiść i ramię J3: IP67. Pozostała część jednostki mechanicznej IP54 (opcjonalnie IP67)
	M-710iC/70T		6	70	± 0.07 <sup>2)</sup>	410	1900		261	491	720	250	720		120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	
	R-2000iB/200T		6	200	± 0.3 <sup>2)</sup>	1100	2207		245	406	720	250	720		70	90	110	110	155	1274/117.6	1274/117.6	686/58.8	Kiść i ramię J3: IP67. Pozostała część jednostki mechanicznej IP54

2) Wartość nie dotyczy osi J1



Roboty montowane na szynie montażowej są dostępne w następujących wersjach:

- M-16iB/10LT: robot ogólnego przeznaczenia, udźwig 10kg
- M-16iB/20T: robot ogólnego przeznaczenia, udźwig 20kg
- Arc Mate 120iB/10LT: robot dedykowany do spawania łukowego, udźwig 10kg

- Arc Mate 120iB/20T: robot dedykowany do spawania łukowego, udźwig 20kg
- M-710iC/50T: robot ogólnego przeznaczenia, udźwig 50kg
- M-710iC/70T: robot ogólnego przeznaczenia, udźwig 70kg
- R-2000iB/200T: robot ogólnego przeznaczenia, udźwig 200kg

SERIA ROBOTÓW MONTOWANYCH OD GÓRY NA SZYNIE POSIADA ZWIĘKSZONY ZASIĘG PRACY DZIĘKI SZYNIE, KTÓRA PEŁNI ROLĘ LINIOWEJ PIERWSZEJ OSI ROBOTA. TAKIE ROZWIĄZANIE ZAPEWNIĄ LEPszą ELASTYCZNOŚĆ OBSŁUGI MASZYN, PRZENOSZENIA ELEMENTÓW ORAZ SPAWANIA ŁUKOWEGO.

## » CECHY I KORZYŚCI

**Roboty montowane od góry na szynie są idealnym rozwiązaniem dla:**

- Obsługi maszyn
- Przenoszenia elementów
- Spawania

### JEDNOSTKI MONTOWANE NA SZYNIE

- Roboty montowane od góry są instalowane na szynie pod kątem 90° lub odwrotnie (180°) na osi liniowej J1.

### REDUKCJA WYMAGAŃ DOTYCZĄCYCH PRZESTRZENI INSTALACJI

- Roboty montowane od góry na szynie montażowej redukują wymaganą przestrzeń podłogową oraz wysokość pomieszczeń, w porównaniu liniowych robotów o konstrukcji bramowej.
- Pełny dostęp do maszyn podczas montażu komponentów i narzędzi.

### SERWONAPĘDY BEZPOŚREDNIO POŁĄCZONE Z PRZEKŁADNIAMI REDUKCYJNYMI.

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

### MOŻLIWOŚĆ OBSŁUGIWANIA WIELU MASZYN

- Jeden robot może obsługiwać wiele pionowych i/lub poziomych maszyn, redukując tym samym koszty inwestycji.
- Maszyny mogą być ulokowane wewnątrz przestrzeni pracy robota, lecz bez konieczności montażu idealnie w linii, co ma miejsce w przypadku zwykłych robotów o konstrukcji bramowej.

### MOŻLIWOŚĆ MONTAŻU DWÓCH ROBOTÓW NA POJEDYNCZEJ SZYNIE

- Zwiększona elastyczność konstrukcji celi.

### PUSTA W ŚRODKU KONSTRUKCJA PRZEKŁADNI REDUKCYJNYCH

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

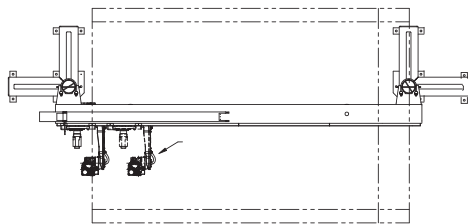
### OPCJA: SERWONAPĘD O WYŻSZYCH PARAMETRACH DLA OSI SZYNY MONTAŻOWEJ (M-710iC/50T I /70T)

- Oś szyny w standardowym wyposażeniu posiada serwonapęd FANUC aiF22/3000.
- Istnieje możliwość zamówienia serwonapędu FANUC aiS22/3000, charakteryzującego się wyższym momentem obrotowym oraz lepszym przyspieszeniem co powoduje zmniejszenie czasu cyklu.

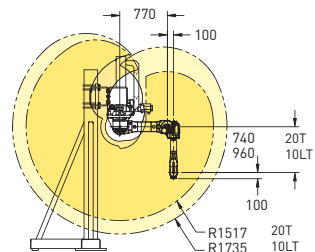


## Arc Mate 120iB/10LT/20T, M-16iB/10LT/20T

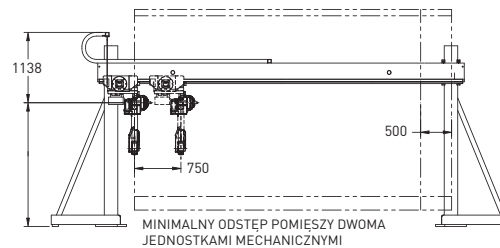
Widok z góry (odwrotny montaż robota - pod szyną)



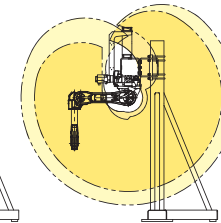
Widok z prawej strony (odwrotny montaż robota - pod szyną)



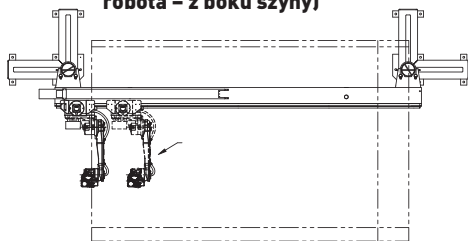
Widok z przodu (odwrotny montaż robota - pod szyną)



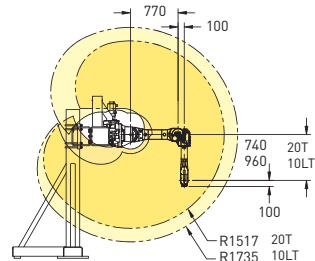
Widok z lewej strony (odwrotny montaż robota - pod szyną)



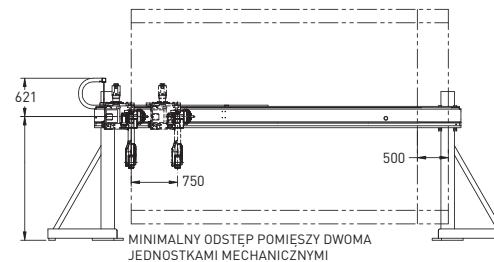
Widok z góry (boczny montaż robota - z boku szyny)



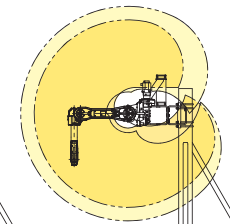
Widok z prawej strony (boczny montaż robota - z boku szyny)



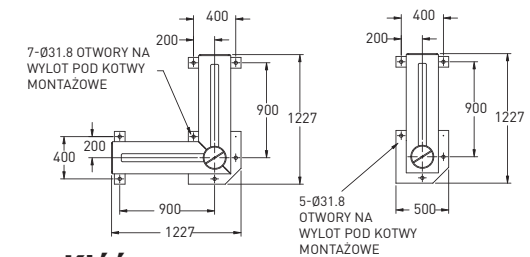
Widok z przodu (boczny montaż robota - z boku szyny)



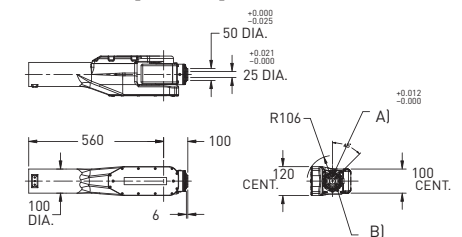
Widok z lewej strony (boczny montaż robota - z boku szyny)



## Podstawa montażowa Arc Mate 120iB/10LT/20T M-16iB/10LT/20T



## Kiść Arc Mate 120iB/10LT/20T M-16iB/10LT/20T

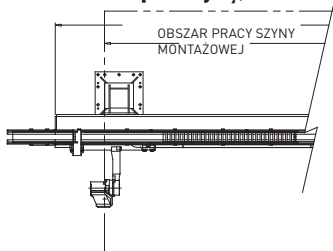


A) 1-Ø6, GŁĘBOKOŚĆ 10, RÓWNOMIERNIE ROZMIESZCZONE NA OBWODZIE Ø40 (OTWÓR POD KÓŁEK BAZUJĄCY)

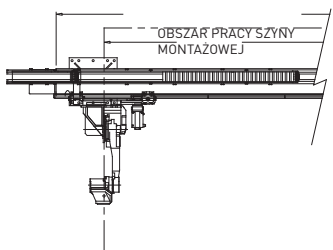
B) 4-M6, GŁĘBOKOŚĆ 10, RÓWNOMIERNIE ROZMIESZCZONE NA OBWODZIE Ø40

## M-710iC/50T/70T

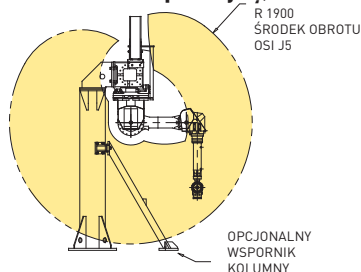
**Widok z góry (odwrotny montaż robota - pod szyną)**



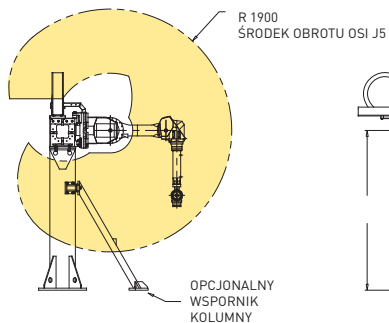
**Widok z góry (boczny montaż robota - z boku szyny)**



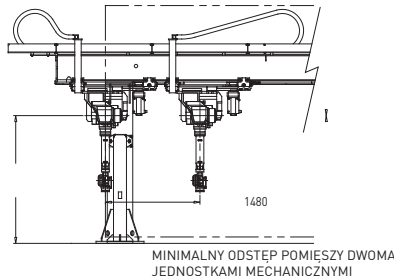
**Widok z prawej strony (odwrotny montaż robota - pod szyną)**



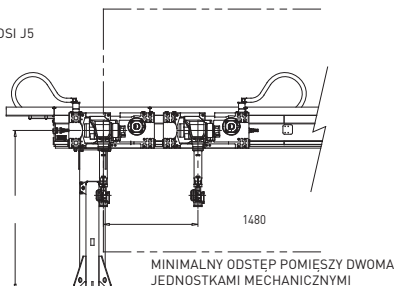
**Widok z prawej strony (boczny montaż robota - z boku szyny)**



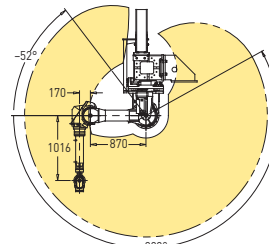
**Widok z przodu (odwrotny montaż robota - pod szyną)**



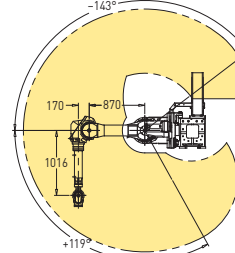
**Widok z przodu (boczny montaż robota - z boku szyny)**



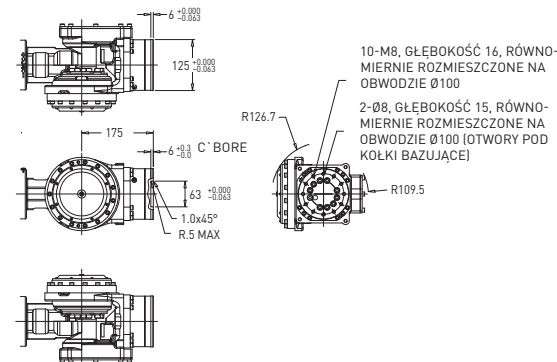
**Widok z lewej strony (odwrotny montaż robota - pod szyną)**



**Widok z lewej strony (boczny montaż robota - z boku szyny)**

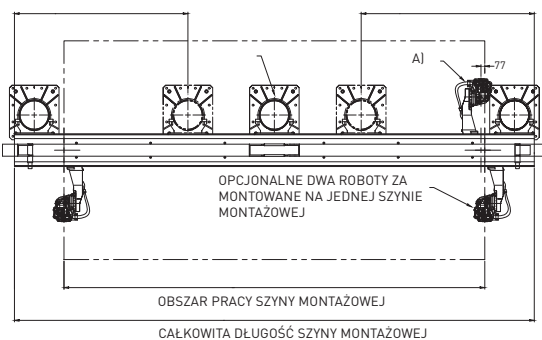


## Kiść M-710iC/50T/70T

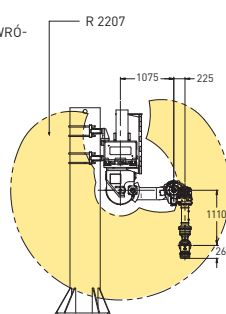


## R-2000iB/200T

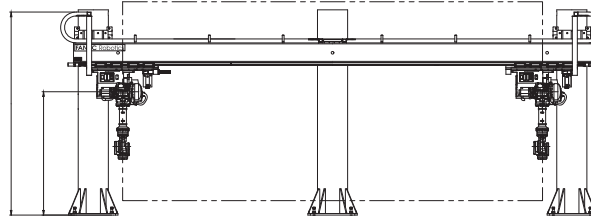
**Widok z góry (odwrotny montaż robota - pod szyną)**



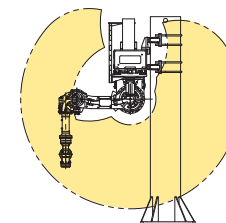
A) OPCJONALNIE JEDNOSTKI MECHANICZNE MOGĄ BYĆ ODWRÓCONE WZGLĘDEM



**Widok z prawej strony (odwrotny montaż robota - pod szyną)**



**Widok z przodu (odwrotny montaż robota - pod szyną)**



**Widok z lewej strony (odwrotny montaż robota - pod szyną)**

## R-2000iB/200T

