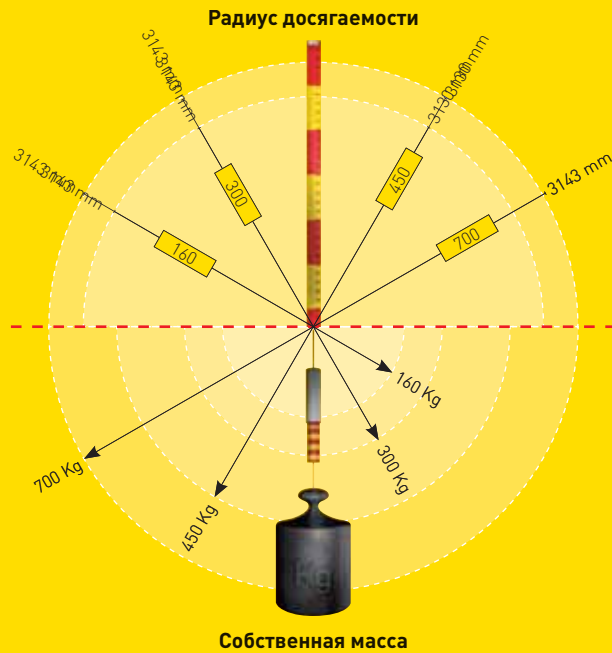


	Модель	Контроллер	Управляемых осей	Грузоподъемность на кисти (кг)	Повторяемость (мм)	Полезная нагрузка (кг)	Радиус досягаемости (мм)	Угол поворота (градус)						Угловая скорость (градус/с)						Момент силы J4 (Нм)/Момент инерции (кгм²)	Момент силы J5 (Нм)/Момент инерции (кгм²)	Момент силы J6 (Нм)/Момент инерции (кгм²)	Класс IP
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
M-410iB	160	R-30iA	4	160	± 0.5	1940	3143	360	144	136	540	—	—	130	130	135	300	—	—	—/78.48	—	—	IP54
	300		4	300	± 0.5	1940	3143	360	144	136	540	—	—	85	90	100	190	—	—	—/137.34	—	—	
	450		4	450	± 0.5	2430	3130	360	145	135	540	—	—	70	70	70	180	—	—	—/196/294 ¹⁾	—	—	
	700		4	700	± 0.5	2700	3143	360	144	136	540	—	—	60	60	60	120	—	—	/490	—	—	

1) режим высокой инерции



Доступно 4 модификации:

- M-410iB/160, полезный груз 160 кг
- M-410iB/300, полезный груз 300 кг

- M-410iB/450, полезный груз 450 кг
- M-410iB/700, полезный груз 700 кг

4-Х-ОСНЫЕ РОБОТЫ СЕРИИ M-410iB ПРИМЕНЯЮТСЯ ДЛЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ГРУЗОВ МАССОЙ ОТ 160 ДО 700 КГ. FANUC - ОДИН ИЗ ПЕРВЫХ ПРОИЗВОДИТЕЛЕЙ ПРОМЫШЛЕННЫХ РОБОТОВ РАЗРАБОТАЛ СЕРИЮ МАНИПУЛЯТОРОВ, ПРЕДНАЗНАЧЕННЫХ ДЛЯ ПАЛЕТИЗАЦИИ. НОВАЯ СЕРИЯ M-410iB БЫЛА РАЗРАБОТАНА, ОСНОВЫВАЯСЬ НА БОГАТОМ ОПЫТЕ В АВТОМАТИЗАЦИИ ПОТОЧНЫХ ЛИНИЙ.

» ОСОБЕННОСТИ И ПРЕИМУЩЕСТВА

Робот M-410iB - один из самых успешных роботов для палетизации в мире!

ОПТИМАЛЬНАЯ КОНСТРУКЦИЯ ДЛЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ГРУЗОВ СПЕЦИАЛЬНО РАЗРАБОТАННАЯ ДЛЯ ПАЛЕТИЗАЦИИ И ОПЕРАЦИЙ РАЗГРУЗКИ/ЗАГРУЗКИ КОНСТРУКЦИЯ РОБОТА

- Обеспечивает большое количество точек палетизации
- Подвод захвата к объекту осуществляется сверху, исключая возможные столкновения
- вращение на 360° вокруг оси J1 обеспечивает большую рабочую зону

ИНТЕГРИРОВАННЫЕ В ОСИ J1 - J4 ПНЕВМАТИЧЕСКИЕ И ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ СОЕДИНЕНИЯ И ПОЛОЕ ЗАПЯСТЬЕ

- Кабели для подключения исполнительного устройства проходят через запястье робота, а не вокруг него.
- Увеличенная надежность электрических и пневматических соединений захвата, благодаря использованию более коротких кабелей, связывающих захват с дополнительным оборудованием и отсутствием риска взаимодействия проводки с окружающими объектами.

- Легкое программирование
- Сокращенное время пуска-наладки
- Улучшенные характеристики
- Отсутствие дополнительных затрат

ИНТЕГРИРОВАННЫЙ В ОСНОВАНИЕ РОБОТА КОНТРОЛЛЕР ОСНОВАНИЕ И БЛОК УПРАВЛЕНИЯ ВХОДЯТ В СТАНДАРТНУЮ КОМПЛЕКТАЦИЮ РОБОТА

- Уменьшены требования к площади, занимаемой оборудованием
- Простая транспортировка робота
- Уменьшено время установки и запуска системы
- Контроллер типа „В” (полноразмерный контроллер) поставляется в качестве опции

ВЫСОКИЙ ДОПУСТИМЫЙ КРУТЯЩИЙ МОМЕНТ И ИНЕРЦИЯ НА ЗАПЯСТЬЕ

- Делает возможным перемещение инструмента и изделия на высоких скоростях, обеспечивая тем самым высокую производительность
- Свобода решения по реализации исполнительного устройства

НЕПОСРЕДСТВЕННОЕ СОЕДИНЕНИЕ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЯ С РЕДУКТОРОМ

- Упрощенная механическая единица
- Снижен аварийный риск
- Компактное и надежное решение
- Высокая точность и минимальный мертвый ход

ОПЦИЯ: ЗАХВАТ С СЕРВОПРИВОДОМ (SERVO HAND) ЗАХВАТ С СЕРВОПРИВОДОМ МОЖЕТ БЫТЬ ПОЛНОСТЬЮ ИНТЕГРИРОВАН В РОБОТ, БЛАГОДАРЯ ИСПОЛЬЗОВАНИЮ:

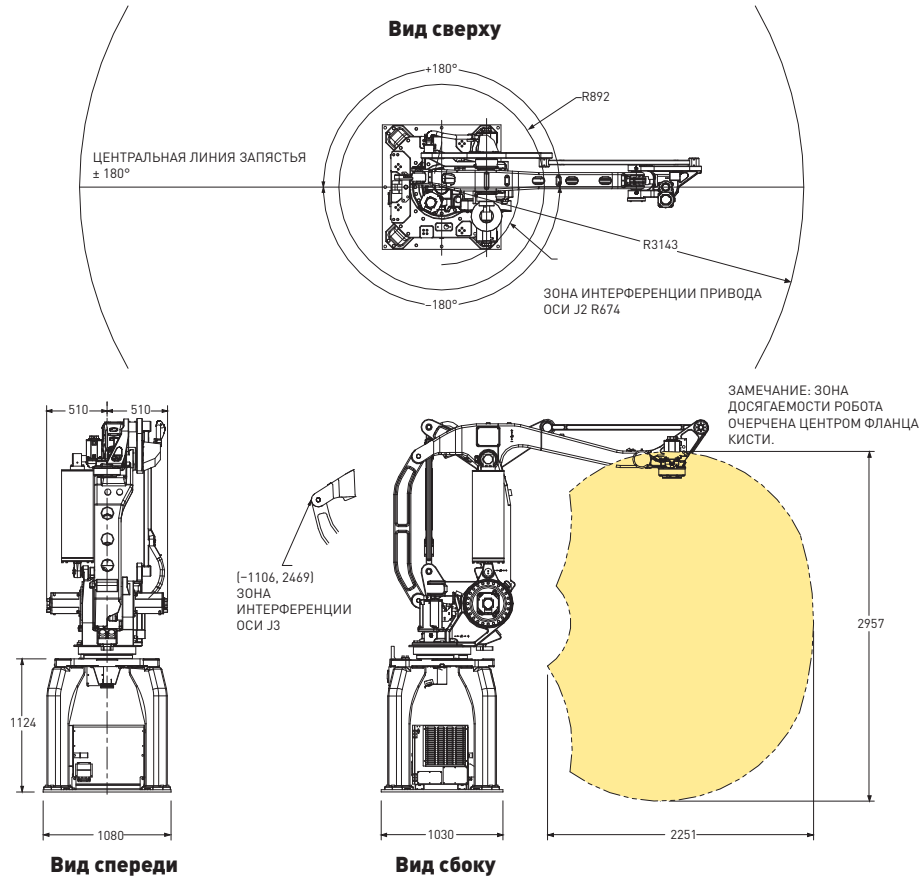
- Полого запястья для подключения кабелей
- Сервоусилителя, поддерживающего до 6-ти осей, управляющего дополнительным сервоприводом захвата как 5-ой осью робота

ПОЛЫЕ КОНСТРУКЦИИ РЕДУКТОРОВ

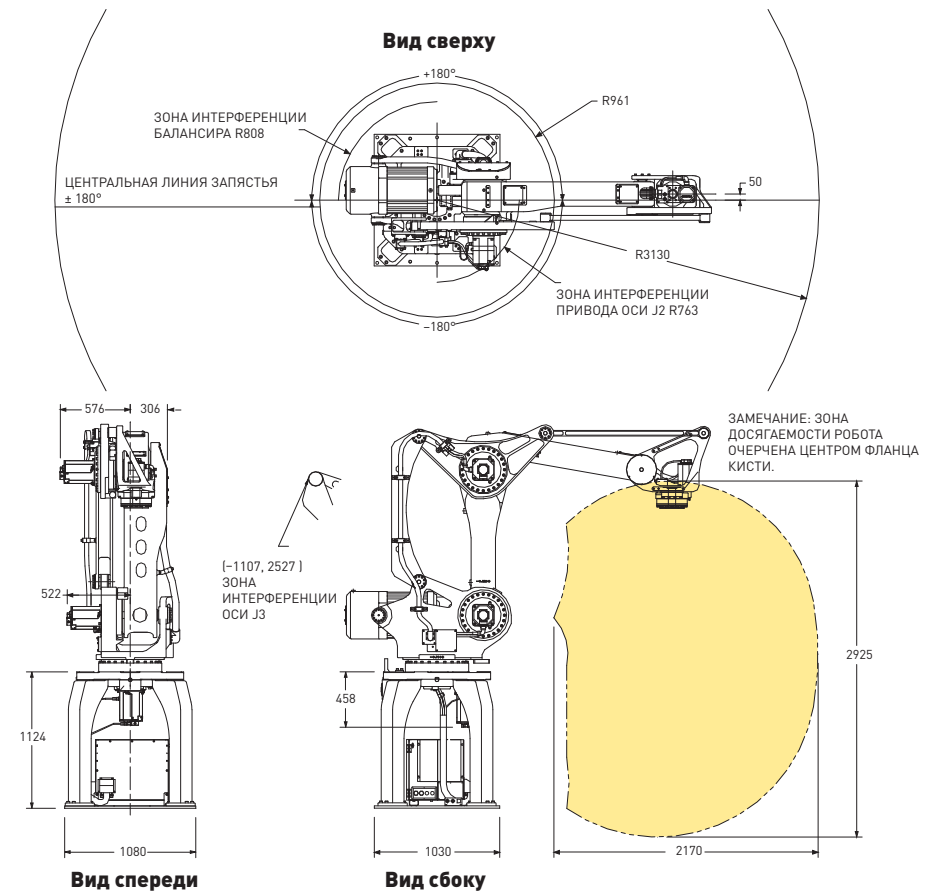
- Делают возможной прокладку кабелей внутри руки, позволяя защитить их от повреждений и износа



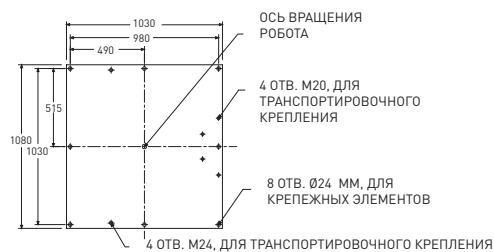
М-410В/160/300



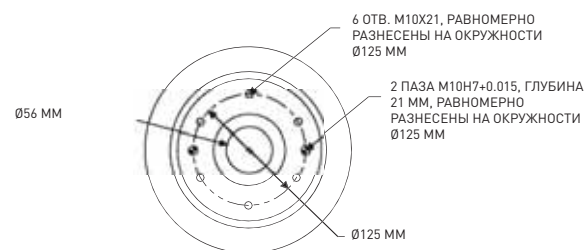
М-410В/450



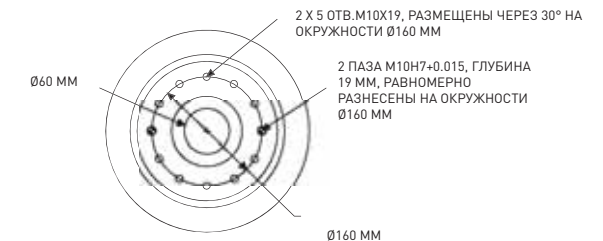
Монтажное основание М-410В/160/300/450



Фланец запястья М-410В/160/300



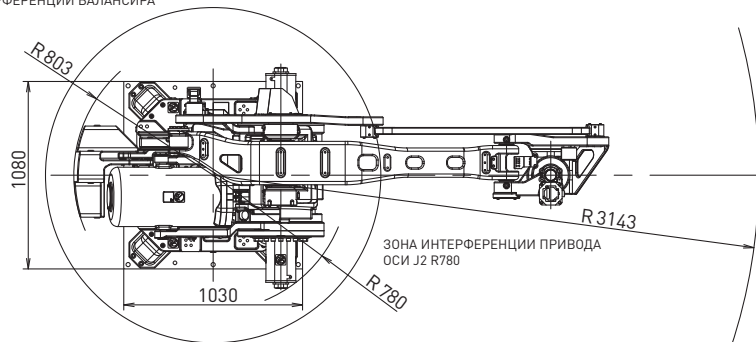
Фланец запястья М-410В/450



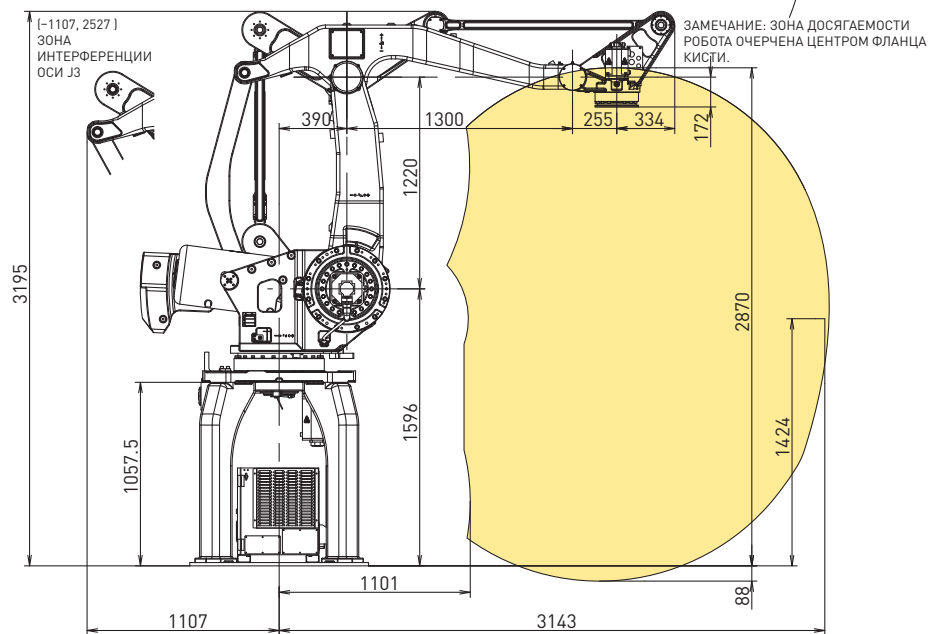
М-410 В/700

Вид сверху

ЗОНА ИНТЕРФЕРЕНЦИИ БАЛАНСИРА R803

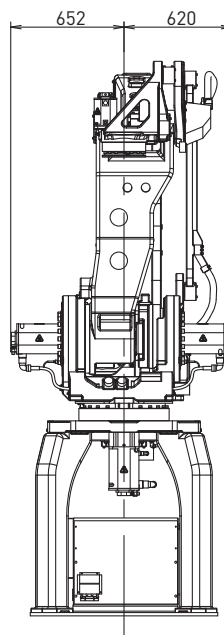


ЗОНА ИНТЕРФЕРЕНЦИИ ПРИВОДА ОСИ J2 R780

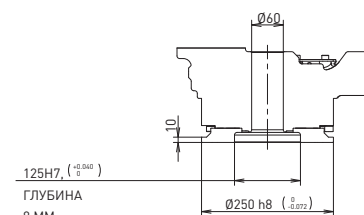


Вид сбоку

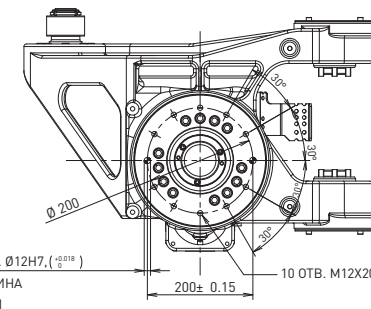
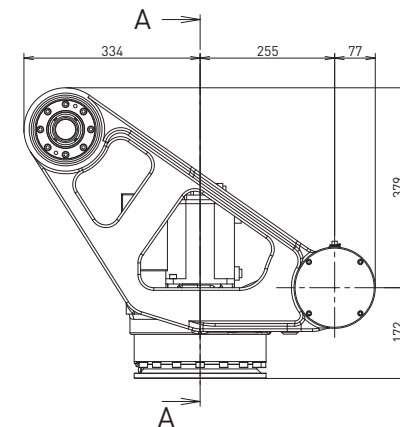
Фланец запястья М-410 В/700



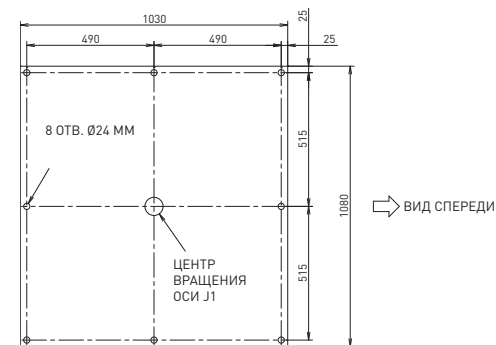
Вид спереди



РАЗРЕЗ А-А



Монтажное основание М-410 В/700



ЗАМЕЧАНИЕ: ЗАФИКСИРУЙТЕ РОБОТА ИСПОЛЬЗУЯ ВОСЕМЬ ОТВЕРСТИЙ, ОТМЕЧЕННЫХ О.