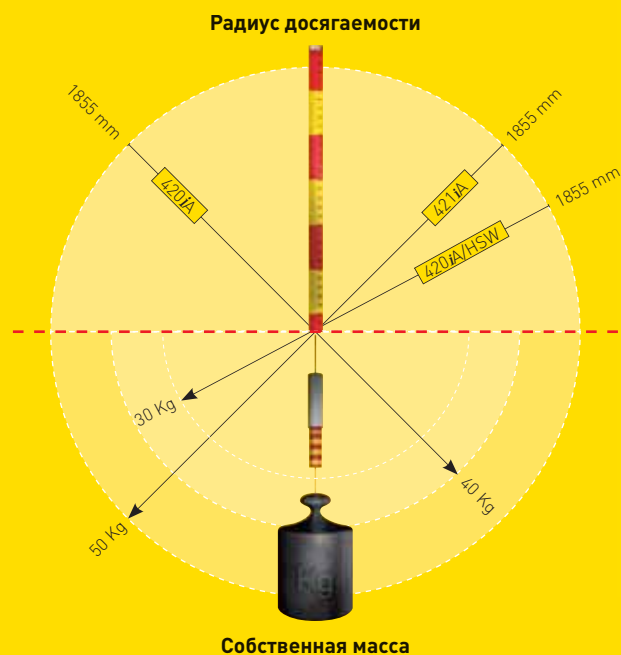




M-420iA, M-420iA SECONDARY FOOD, M-421iA

	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 (кгм ²)	Момент силы J5 (Нм)/Момент инерции (кгм ²)	Момент силы J6 (Нм)/Момент инерции (кгм ²)	Класс IP
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
M-420iA	M-420iA	R-30iA	4	40	± 0.5	620	1855	320	115	100	540	—	—	180	200	200	350	—	—	98/2.5	—	—	IP54
	M-421iA		2	50	± 0.5	520	1855	115	100	—	—	—	—	200	200	—	—	—	—	98/2.5 ^{d)}	—	—	
	M-420iA (2 nd food)		4	40	± 0.5	620	1855	320	115	100	540	—	—	180	200	200	350	—	—	98/2.5	—	—	
	M-420iA (High Speed wrist)		4	30	± 0.5	630	1855	320	115	100	540	—	—	180	200	200	720	—	—	68/2.5	—	—	

d) J2



Доступно в 4 модификации:

- M-420iA , 4 оси, грузоподъемность 40 кг.
- M-420iA (HSW – Высокоскоростное запястье(High Speed Wrist)), 4оси, грузоподъемность 30 кг.
- M-420iA, 4 оси, грузоподъемность 40 кг, Secondary Food – конфигурация для пищевой промышленности.
- M-421iA, 2 оси, грузоподъемность 50 кг.

РОБОТЫ М-420iA И М-421iA СПЕЦИАЛЬНО РАЗРАБОТАНЫ ДЛЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ГРУЗОВ НА ВЫСОКОЙ СКОРОСТИ И УКЛАДКИ. ОБА РОБОТА УСТАНОВЛИВАЮТСЯ НА ПОЛУ.

» ОСОБЕННОСТИ И ПРЕИМУЩЕСТВА

Робот М-420iA применяется для:

- Высокоскоростной упаковки
- Высокоскоростной упаковки пищевых продуктов



ОПТИМАЛЬНАЯ КОНСТРУКЦИЯ

Специально разработанная для высокоскоростного перемещения и укладки конструкция робота

- Минимальная установочная площадь
- Высокие скорости перемещения тяжелых объектов
- Большая рабочая зона для операций перемещения

ИНТЕГРИРОВАННЫЕ В ОСИ J1 - J4 ПНЕВМАТИЧЕСКИЕ И ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ СОЕДИНЕНИЯ

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

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

ПОЛЫЕ КОНСТРУКЦИИ РЕДУКТОРОВ

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

НЕПОСРЕДСТВЕННОЕ СОЕДИНЕНИЕ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЯ С РЕДУКТОРОМ

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

УПРАВЛЕНИЕ ДОПОЛНИТЕЛЬНЫМИ ОСЯМИ КОНТРОЛЛЕР РОБОТА ОБОРУДОВАН СЕРВОУСИЛИТЕЛЕМ, ПОДДЕРЖИВАЮЩИМ 6 ОСЕЙ, КОТОРЫЙ ПОЗВОЛЯЕТ КОНТРОЛИРОВАТЬ:

- М-420iA: дополнительно 2 серводвигателя осей периферийных устройств
- М-421iA: дополнительно 4 серводвигателя осей периферийных устройств

СПЕЦИАЛЬНЫЙ РОБОТ М-420iA ДЛЯ УКЛАДКИ ПИЩЕВЫХ ПРОДУКТОВ СПЕЦИАЛЬНАЯ СМАЗКА

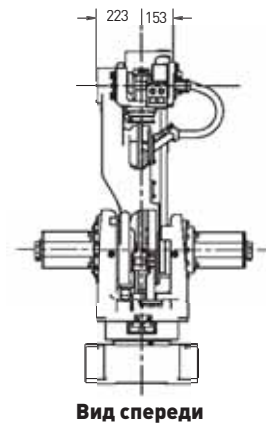
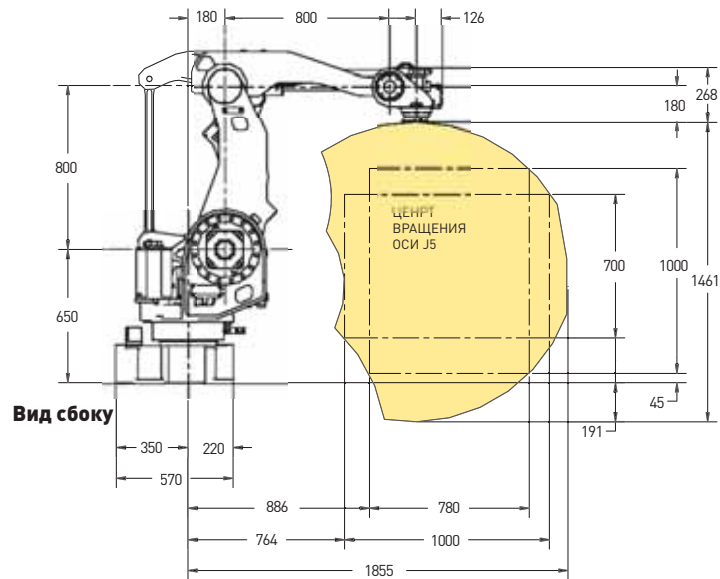
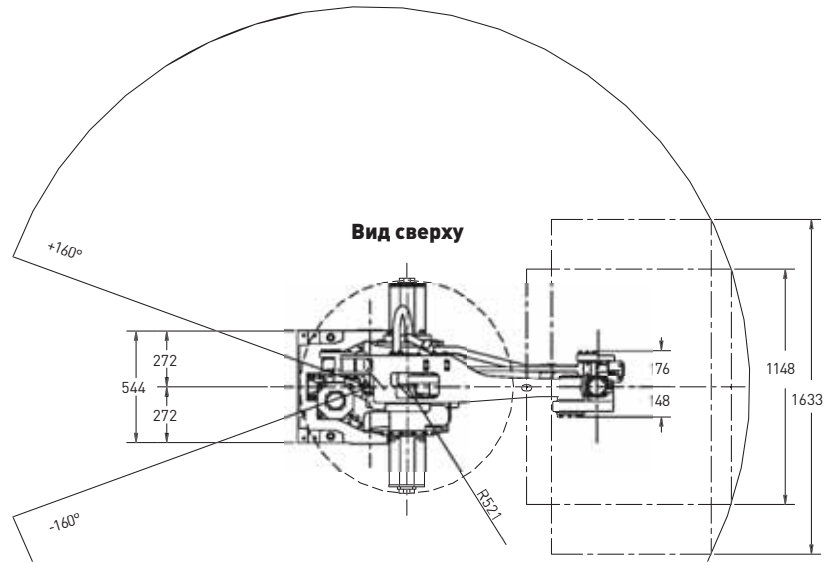
- Специальная смазка, разрешенная к применению в пищевой промышленности, позволяет исключить риск попадания токсичных веществ в продукты
- Специальная эпоксидная краска и особая конструкция призваны защитить робот при многократных санитарных мойках

СПЕЦИАЛЬНАЯ КОНСТРУКЦИЯ РОБОТА, РАЗРАБОТАННАЯ С УЧЕТОМ САНИТАРНЫХ ТРЕБОВАНИЙ ПИЩЕВОЙ ПРОМЫШЛЕННОСТИ

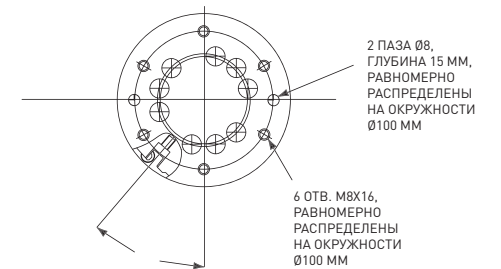
- Специальное покрытие и уплотнения, защищающие от горячей воды, кислотных и щелочных моющих средств
- Идеально гладкая поверхность для легкой очистки
- Класс защиты IP67



M-420 iA

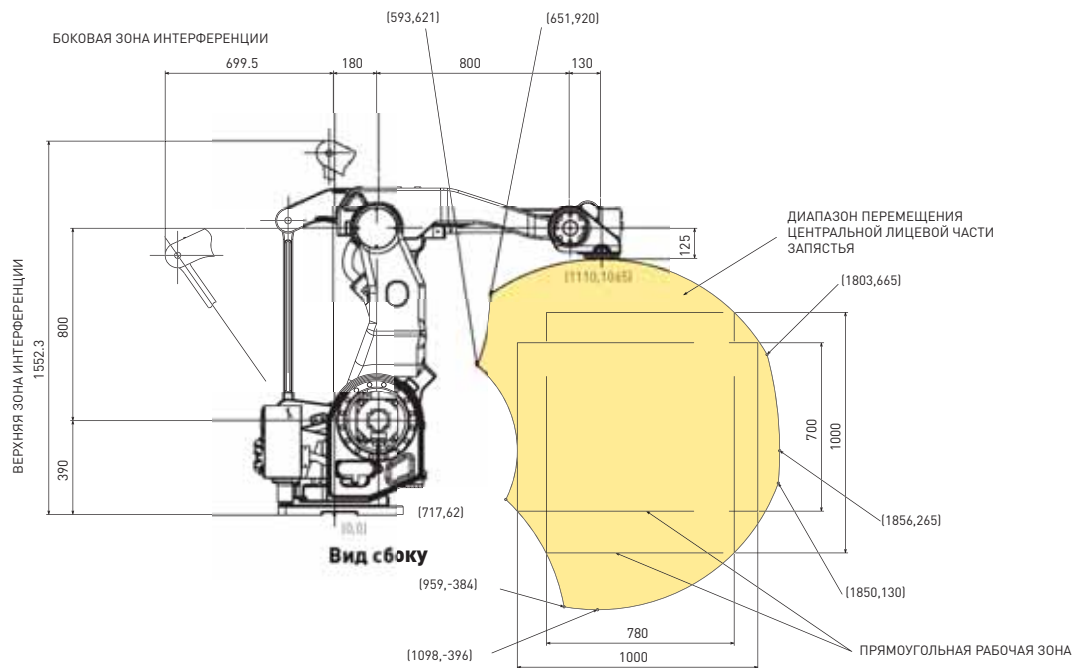
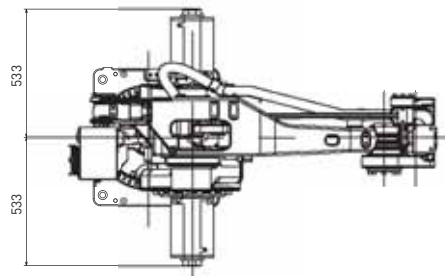


Фланец запястья M-420 iA, M-421 iA

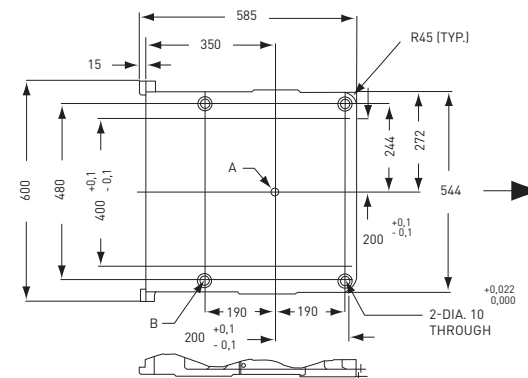


М-421 iA

Вид сверху



Монтажное основание М-420 iA, М-421 iA



A : ПОВОРОТНЫЙ ЦЕНТР ОСИ J1
 B : 4 ОТВ. Ø 24 ММ РАССВЕРЛЕНЫ Ø 38 ММ НА ГЛУБИНУ 4 ММ (ДЛЯ РОБОТОВ, ЗАКРЕПЛЕННЫХ БОЛТАМИ)