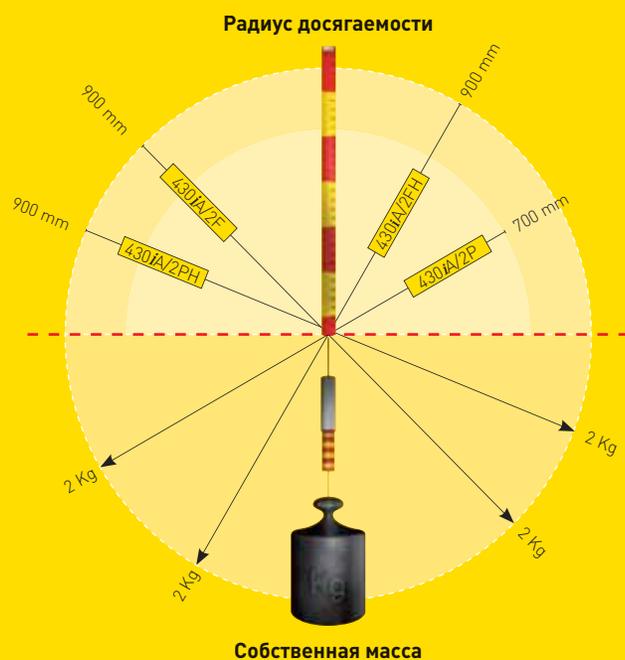


	Модель	Контроллер	Управляемых осей	Грузоподъемность на кисти (кг)	Повторяемость (мм)	Полезная нагрузка (кг)	Радиус досягаемости (мм)	Угол поворота (градус)						Угловая скорость (градус/с)						Момент силы J4 (Нм)/Момент инерции (кгм <sup>2</sup> )	Момент силы J5 (Нм)/Момент инерции (кгм <sup>2</sup> )	Момент силы J6 (Нм)/Момент инерции (кгм <sup>2</sup> )	Класс IP
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
M-430iA	M-430iA/2F	R-30iA	5	2	± 0.5	55	900	360	230	383	300	540	—	300	320	320	360	1200	—	3.5/0.032	1.5/0.0065	—	IP67
	M-430iA/2FH		5	2	± 0.5	55	900	360	230	383	300	540	—	300	320	320	360	2000	—	3.5/0.032	0/0.0051	—	
	M-430iA/4FH		5	4	± 0.5	55	900	360	230	383	300	540	—	300	320	320	360	2000	—	3.5/0.064	0/0.01	—	
	M-430iA/2P		6	2	± 0.5	45	700	360	230	400	380	300	540	300	320	340	300	300	720	3.5/0.032	1.5/0.032	1.5/0.0065	
	M-430iA/2PH		6	2	± 0.5	57	900	360	230	383	380	300	540	300	320	320	500	500	1700	3.5/0.032	3.5/0.032	1.5/0.005	



**Доступно 4 модификации:**

- M-430iA/2F: 5-тиосный высокоскоростной робот для перемещения продуктов питания.
- M-430iA/2FH: 5-тиосный робот с высокоскоростным запястьем для перемещения продуктов питания.
- M-430iA/2P: 6-тиосный высокоскоростной робот для перемещения фармацевтических товаров
- M-430iA/2PH: 6-тиосный высокоскоростной робот для перемещения фармацевтических товаров

СЕРИЯ М-430iA ДЛЯ РАБОТЫ С ПОЛЕЗНЫМ ГРУЗОМ МАССОЙ ДО 2 КГ, СПЕЦИАЛЬНО РАЗРАБОТАННА ДЛЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ПРОДУКТОВ ПИТАНИЯ И ФАРМАЦЕВТИЧЕСКИХ ТОВАРОВ. ОБЕСПЕЧИВАЕТ ПЕСПЕРЕБОЙНУЮ РАБОТУ И ПРОДОЛЖИТЕЛЬНЫЙ ЦИКЛ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ОБЪЕКТОВ. ОСОБАЯ КОНСТРУКЦИЯ РОБОТА И ХЕМИЧЕСКИ СТОЙКАЯ ПОВЕРХНОСТЬ ОБЕСПЕЧИВАЮТ ЗАЩИТУ РОБОТА ПРИ САНИТАРНЫХ ОБРАБОТКАХ.

## » ОСОБЕННОСТИ И ПРЕИМУЩЕСТВА

Серия М-430iA - отличный выбор для высокоскоростного перемещения продуктов питания и фармацевтических товаров.

### СПЕЦИАЛЬНАЯ КОНСТРУКЦИЯ РОБОТА, РАЗРАБОТАННАЯ С УЧЕТОМ САНИТАРНЫХ ТРЕБОВАНИЙ ПИЩЕВОЙ И ФАРМАЦЕВТИЧЕСКОЙ ПРОМЫШЛЕННОСТИ

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

### УСТАНОВКА НА ПОЛУ, ПОРТАЛЕ, РЕШАЕТ БОЛЬШОЙ СПЕКТР ЗАБОЛЬШАЯ РАБОЧАЯ ЗОНА

- Серия М-430iA обладает большей по сравнению с другими типами роботов рабочей зоной, обеспечивая высокую гибкость проектирования рабочей ячейки.
- Роботы серии М-430iA могут быть установлены на полу, на потолке.

### ОТСУТСТВИЕ СМАЗКИ В ЗАПЯСТЬЕ

- Отсутствует риск попадания смазки на продукты питания, даже в случае повреждения оси запястья

### ПОлая КОНСТРУКЦИЯ РУКИ

- Отсутствие наружных кабелей
- Отсутствие риска повреждения кабелей
- Уменьшено количество необходимых запасных частей
- Экономия стоимости обслуживания

### ПОлые КОНСТРУКЦИИ РЕДУКТОРОВ

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

### СПЕЦИАЛЬНАЯ МОДЕЛЬ М-430iA/2F

### ОЧЕНЬ ВЫСОКАЯ СКОРОСТЬ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ОБЪЕКТОВ

Двойной привод совместного контроля применяется для осей J1, J2 and J3.

М-430iA/2F работает в режимах:

- До 120 циклов / минуту в непрерывном движении
- До 200 циклов / минуту с использованием системы технического зрения и контроля скорости конвейера iRVision Visual Line Tracking

### СПЕЦИАЛЬНАЯ СМАЗКА М-430iA/2F

- Специальная смазка, разрешенная к применению в пищевой промышленности, позволяет исключить риск попадания токсичных веществ в продукты

### ВЫСОКОСКОРОСТНОЕ ЗАПЯСТЬЕ ДЛЯ М-430iA/2FH И М-430iA/2PH

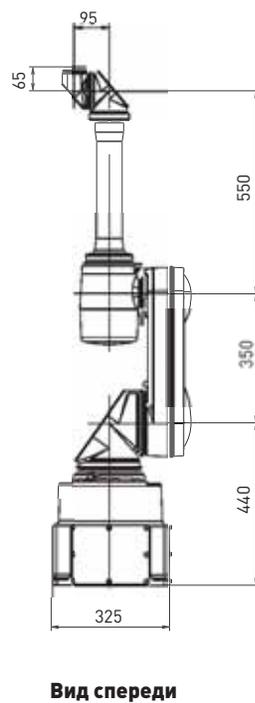
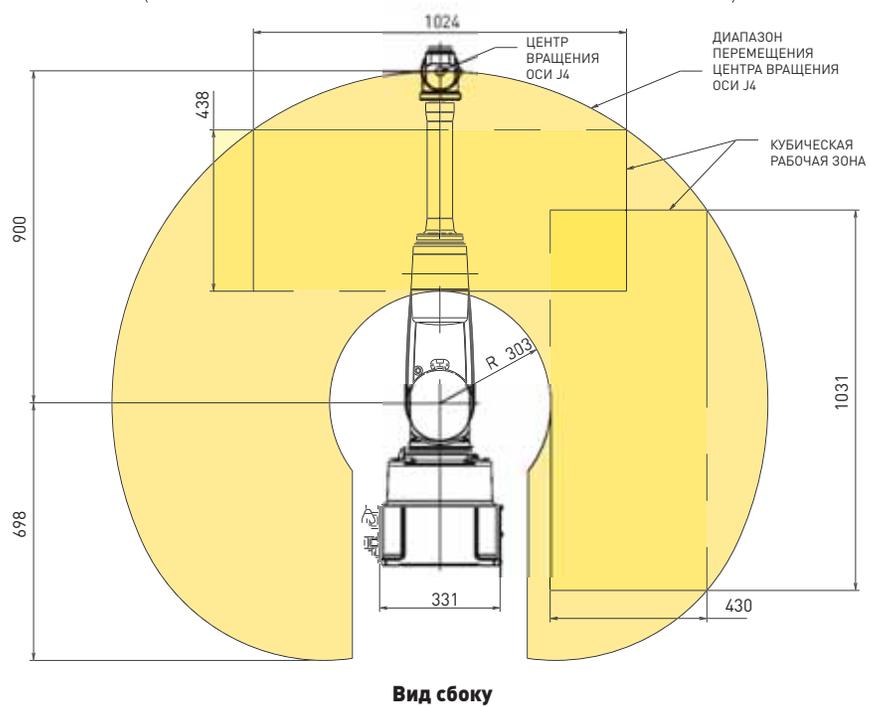
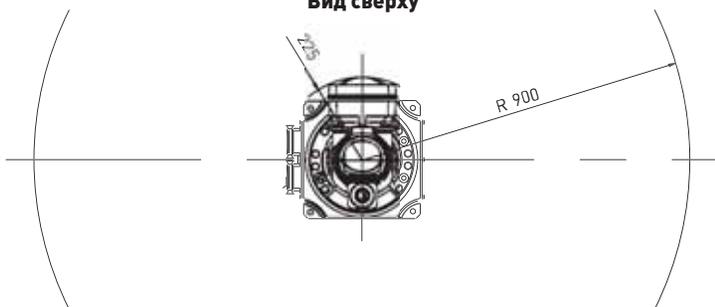
- М-430iA/2FH имеет высокоскоростное запястье J5 с увеличенной максимальной скоростью с 1200 град/сек до 2000 град/сек (М-430iA/2PH максимальная скорость. J6 1700 град/сек)



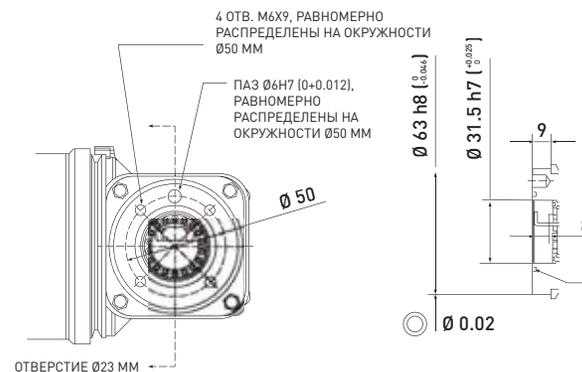
## М-430iA/2F/2FH/4FH/2PH

### М-430iA/2F/2FH/2PH

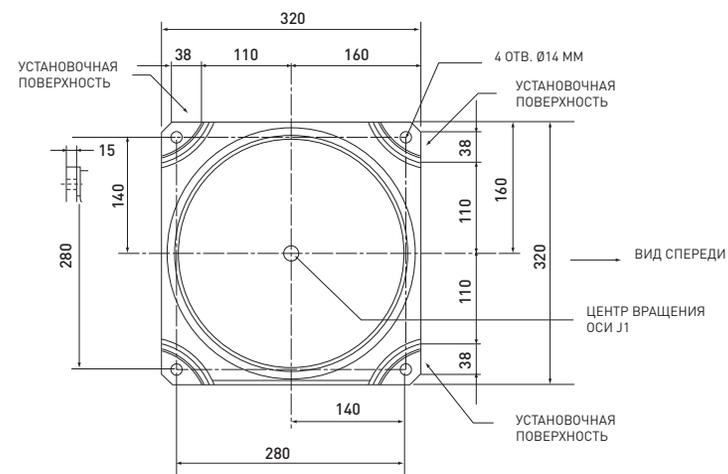
Вид сверху



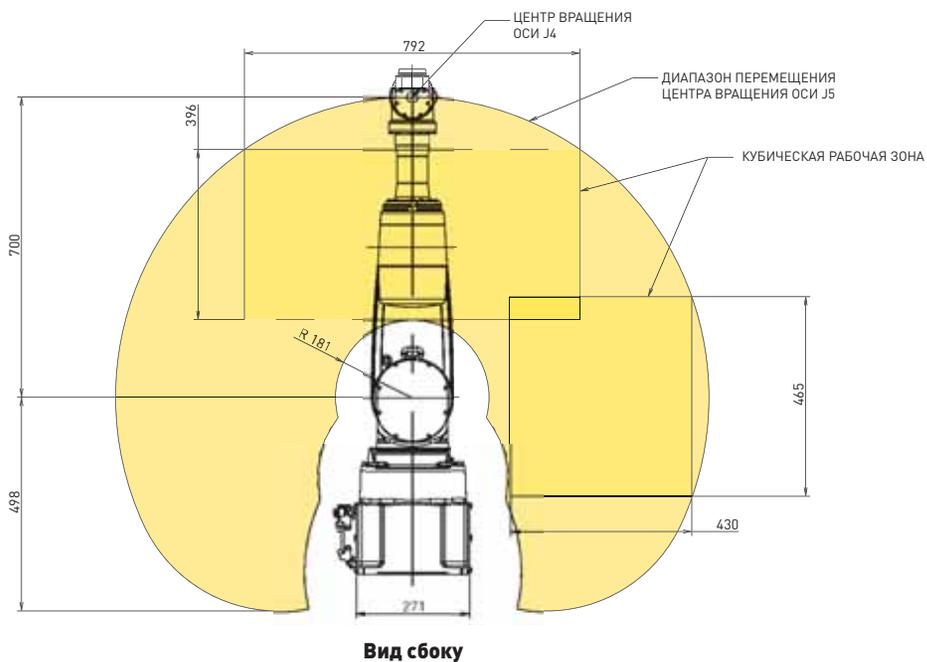
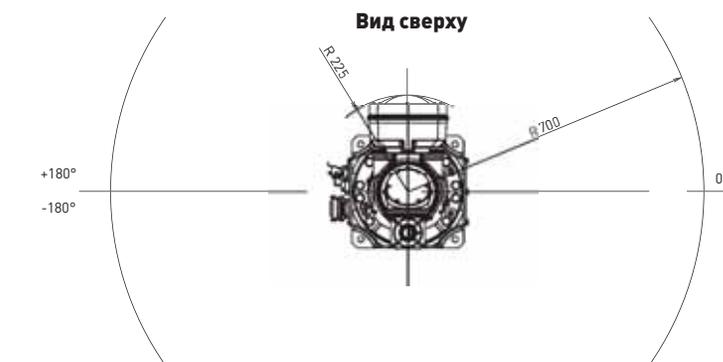
## Фланец запястья М-430iA/2F/2FH/2PH



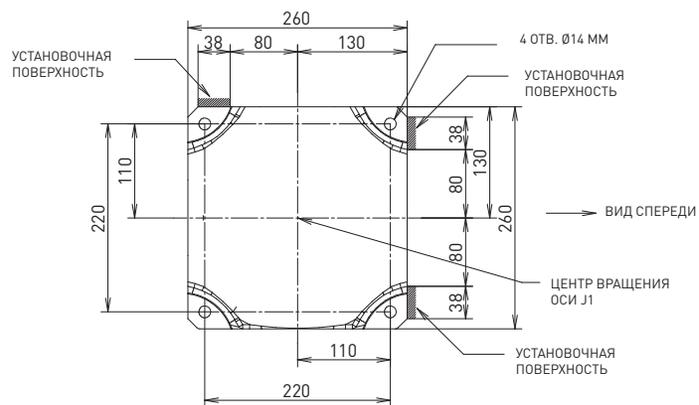
## Монтажное основание М-430iA/2F/2FH



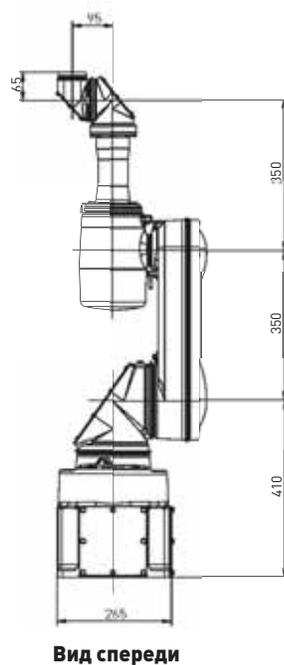
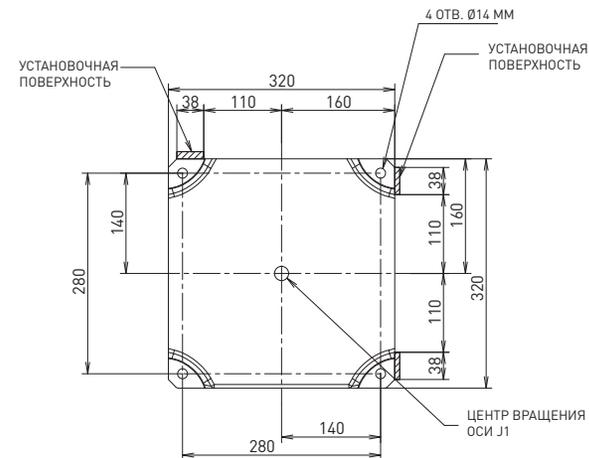
## М-430iA/2P



## Монтажное основание М-430iA/2P



## Монтажное основание М-430iA/2PH



## Фланец запястья М-430iA/2PH

