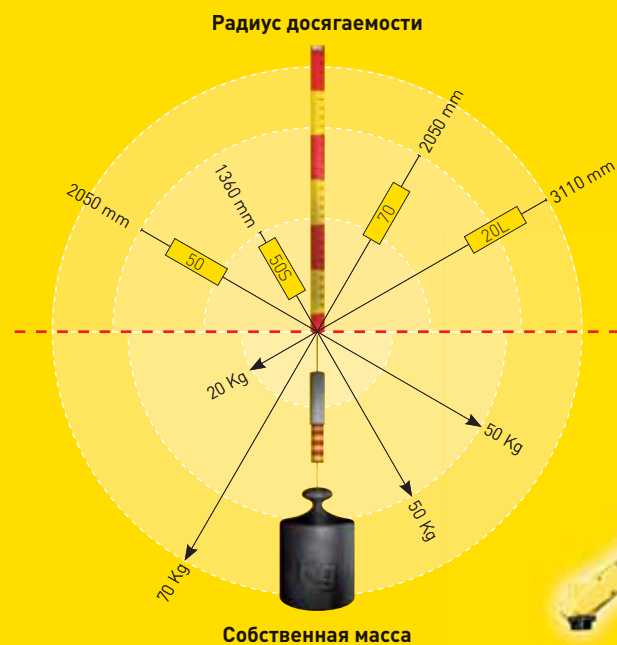


	Модель	Кон-троллер	Упра-вляемых осей	Грузо-подъем-ность на кисти (кг)	Повто-ряемость (мм)	Полезная нагрузка (кг)	Радиус досягаемости (мм)	Угол поворота (градус)						Угловая скорость (градус/с)						Момент силы J4 (Нм)/Момент инерции (кгм <sup>2</sup> )	Момент силы J5 (Нм)/Момент инерции (кгм <sup>2</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-710iC	50	R-30iA	6	50	± 0.07	560	2050	360	225	440	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	Корпус IP54 стандартно запястье и рука J3 - IP54
	50S		6	50	± 0.07	545	1360	360	169	376	720	250	720	175	175	175	250	250	355	206/28	206/28	127/11	
	70		6	70	± 0.07	560	2050	360	225	440	720	250	720	160	120	120	225	225	225	294/28	294/28	147/11	
	20L		6	20	± 0.15	540	3110	360	225	432	400	280	900	175	175	180	350	360	600	39.2/0.88	39.2/0.88	19.6/0.25	



Серия роботов M-710iC доступна в 4 модификациях:

- M-710iC/50: грузоподъемность 50кг, стандартная версия (Доступна модификация 2<sup>nd</sup> food)
- M-710iC/50S: грузоподъемность 20кг, короткая рука
- M-710iC/20L: грузоподъемность 20кг, удлиненная рука (3110 мм)
- M-710iC/70: грузоподъемность 70кг, стандартная версия (Доступна модификация 2<sup>nd</sup> food)

ОБНОВЛЕННЫЙ РОБОТ M-710iC РАЗРАБОТАН ДЛЯ РАБОТЫ С ГРУЗАМИ СРЕДНЕГО ВЕСА, ОТ 20 ДО 70КГ. КОМПАКТНОЕ ЗАПЯСТЬЕ И КИСТЬ, ЖЕСТКАЯ КОНСТРУКЦИЯ РУКИ И УЗКАЯ БАЗА ЭТОГО РОБОТА ДЕЛАЮТ ЕГО НЕЗАМЕНИМЫМ ДЛЯ ШИРОКОГО РЯДА ОПЕРАЦИЙ.

## » ОСОБЕННОСТИ И ПРЕИМУЩЕСТВА

### Роботы серии M-710iC, это интеллектуальное решение следующих задач:

- Погрузочно-разгрузочные операции
- Обслуживание станков
- Сборка
- Перемещение деталей
- Резка, нарезание зубьев, полировка, шлифование
- Литье в формы с опцией IP67
- Дуговая сварка тяжелых и крупногабаритных деталей
- Упаковка продовольственной продукции (Доступна опция 2<sup>nd</sup> food с использованием специальной смазки и краски робота)



### ЛУЧШИЕ В СВОЕМ КЛАССЕ ИНЕРЦИОННЫЕ ПОКАЗАТЕЛИ

- Грузоподъемность 20 кг, 50 кг и 70 кг и высокие инерционные показатели осей идеально подходят для работы с крупными деталями, стеклом и стальными панелями

### ВЫСОКИЕ УГЛОВЫЕ СКОРОСТИ ОСЕЙ

- Самый быстрый робот в своем классе
- Позволяет работать с громоздкими и тяжелыми деталями
- Делает возможным обслуживание высоких и крупногабаритных паллет

### ВЫСОКАЯ МЕХАНИЧЕСКАЯ ЖЕСТКОСТЬ

- Подходит для операций, требующих приложения силы (полировка, снятие заусенцев и т.д.), а также для операций, требующих высокой точности (дуговая сварка, точечная сварка, лазерная сварка и резка, нанесение клея или герметика, обработка деталей и т.д.)

### ПНЕВМАТИЧЕСКИЕ И ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ СОЕДИНЕНИЯ НА ОСИ J3 ИНТЕГРИРОВАННЫЕ РАЗЪЕМЫ ИСПОЛНИТЕЛЬНОГО УСТРОЙСТВА ОТ ОСНОВАНИЯ ДО ОСИ J3

- Короткие соединения с инструментом на кисти
- Повышенная надежность соединения
- Гарантированная производителем надежность

### РАЗМЕЩЕНИЕ НА ПОЛУ, ПОРТАЛЕ, ПОД УГЛОМ И НА СТЕНЕ

- Облегчает доступ к обслуживаемому станку
- Позволяет максимально использовать рабочую зону робота
- Только при установке роботов под углом или на стене существуют ограничения

### ЗАЩИТА ЗАПЯСТЬЯ И ОСИ J4 ПО IP67

- Водонепроницаемое запястье может быть погружено в воду без повреждений
- Повышенная стойкость и надежность в пылезагрязненной среде
- Может работать в среде с брызгами и в области литья материалов

### КОМПАКТНОЕ ЗАПЯСТЬЕ: ВЫНЕСЕННЫЕ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛИ И ЗАЩИТА IP 67

- Отсутствуют электрические элементы на запястье: все электродвигатели приводов запястья установлены на „плече“ робота, J3.
- Снижение риска повреждения моторов запястья в жестких условиях эксплуатации или повышенной температуре среды
- Компактный дизайн для доступа в узкие пространства
- Высокие нагрузки и тяжелые режимы эксплуатации возможны благодаря хорошему воздушному охлаждению двигателей запястья

- Запястье защищено от проникновения пыли и влаги по классу IP67

### ВОЗМОЖНОСТЬ ПЕРЕБРОСА ОСИ J3

- Сокращает время цикла
- Позволяет создавать более гибкие производственные системы
- Позволяет работать нескольким роботам в непосредственной близости друг от друга
- Полное использование рабочей зоны робота при его установке на портал
- Никаких кинематических ограничений со стороны конструкции робота

### ПОЛЫЕ КОНСТРУКЦИИ РЕДУКТОРОВ

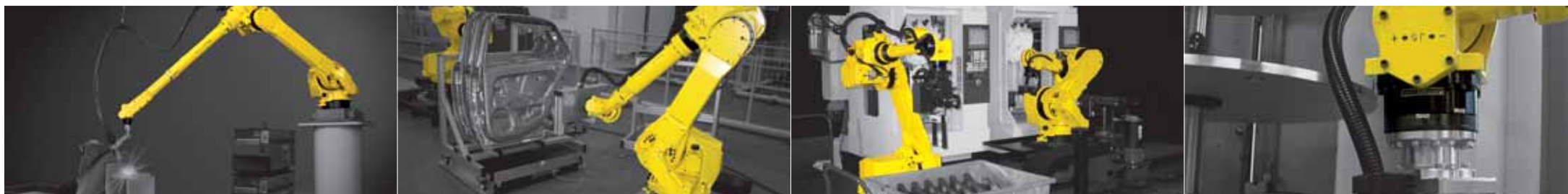
Делают возможной прокладку кабелей внутри руки, позволяя защитить их от повреждений и износа

### НЕПОСРЕДСТВЕННОЕ СОЕДИНЕНИЕ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЯ С РЕДУКТОРОМ

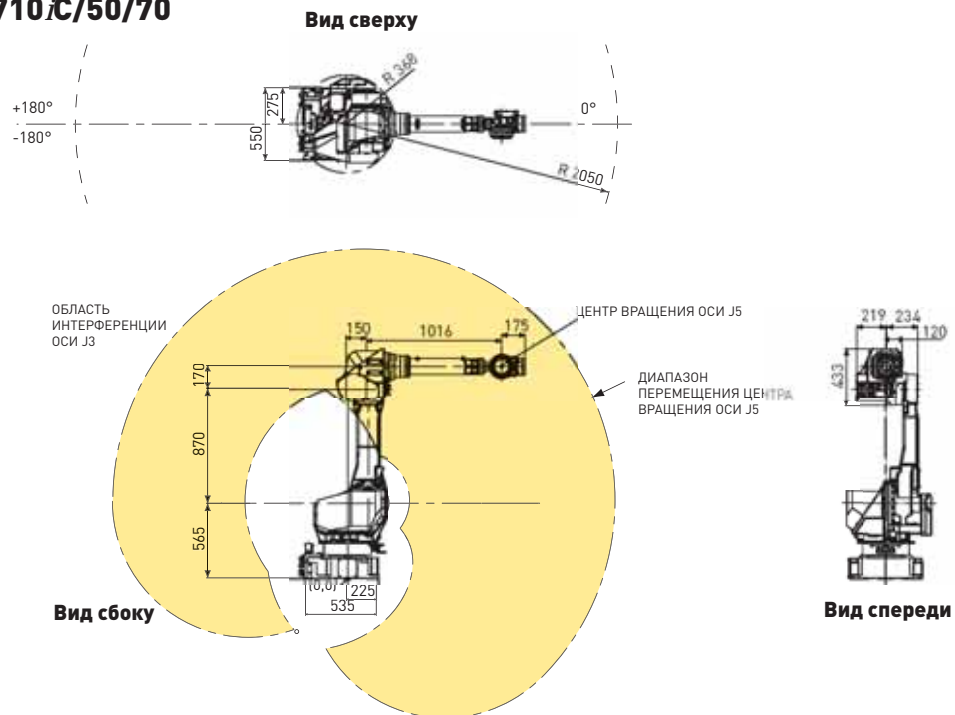
- Упрощенная механическая единица
- Снижен аварийный риск
- Компактное и надежное решение
- Высокая точность и минимальный мертвый ход

### M-710iC/20L: МОДИФИКАЦИЯ С УДЛИНЕННОЙ РУКОЙ J3

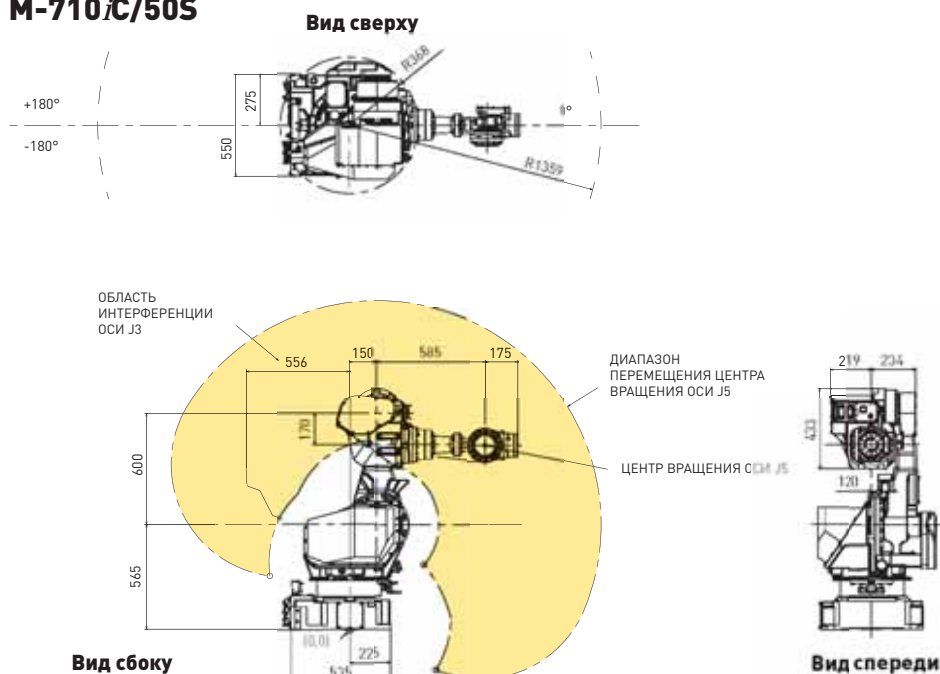
- Увеличение радиуса рабочей зоны до 3110 мм для операций внутри кузова автомобиля (герметизация)



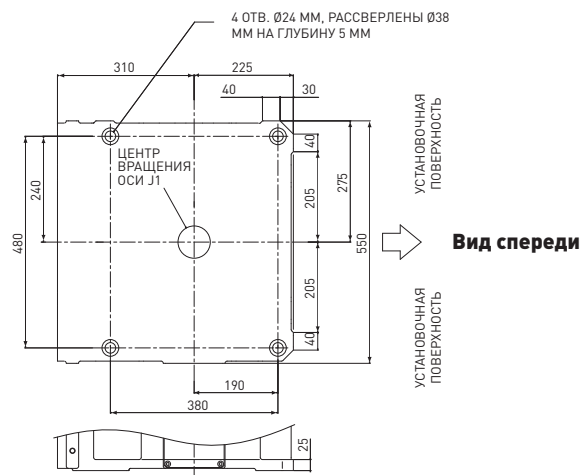
## М-710iC/50/70



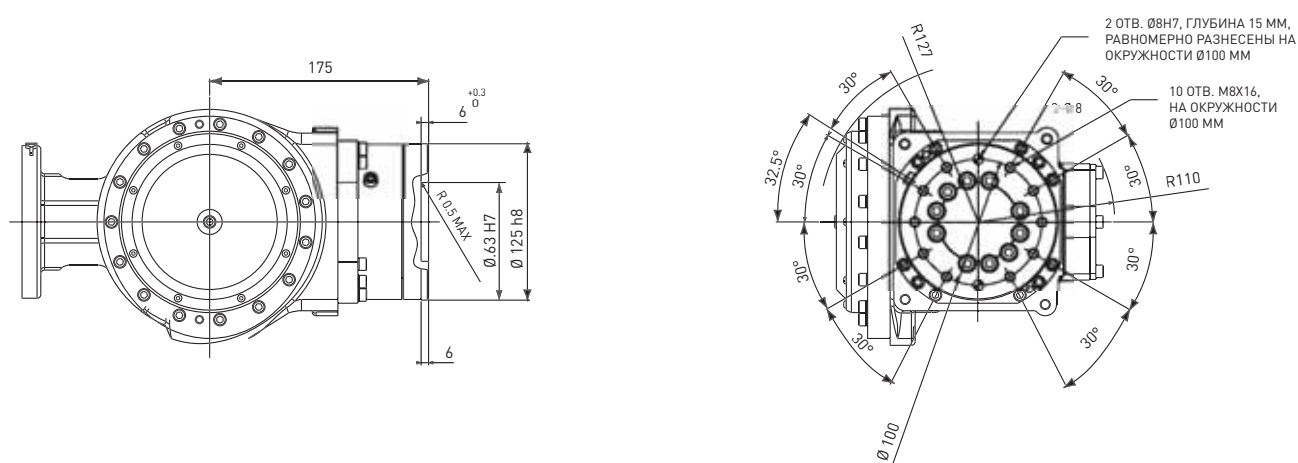
## М-710iC/50S



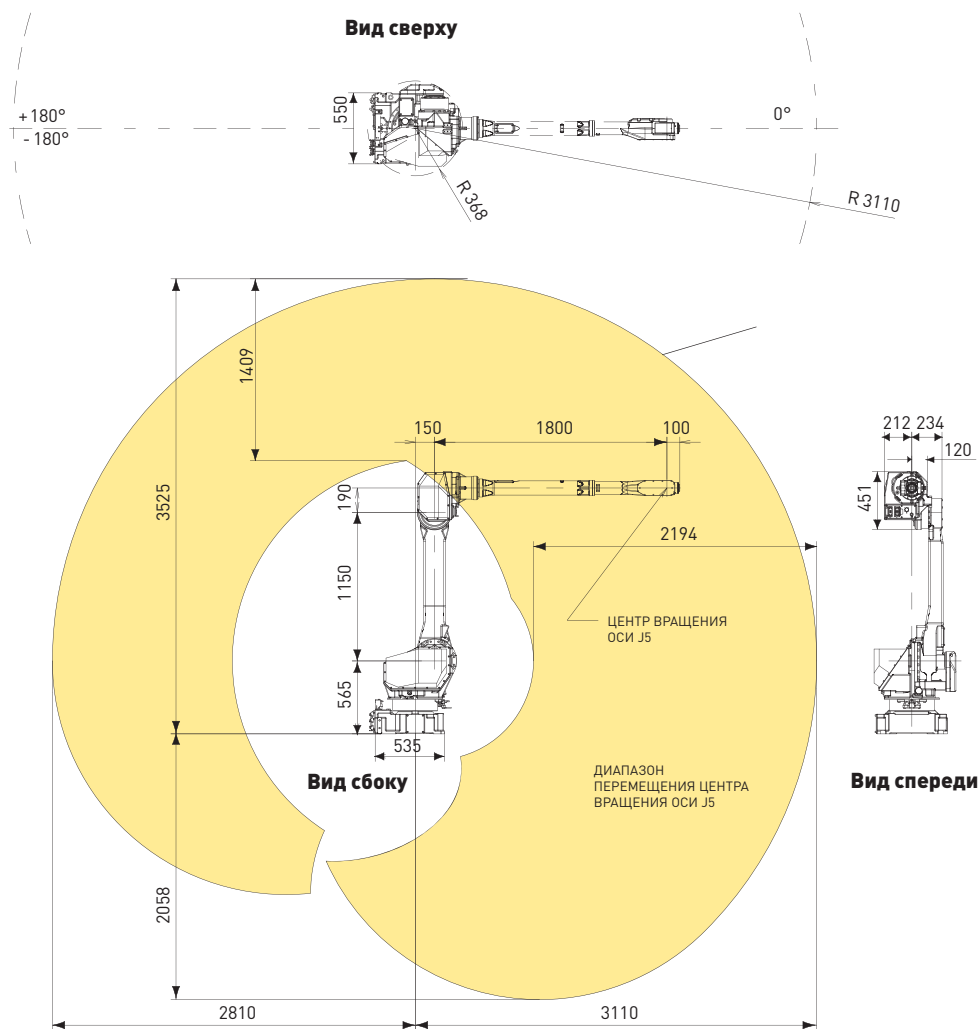
## Монтажное основание М-710iC



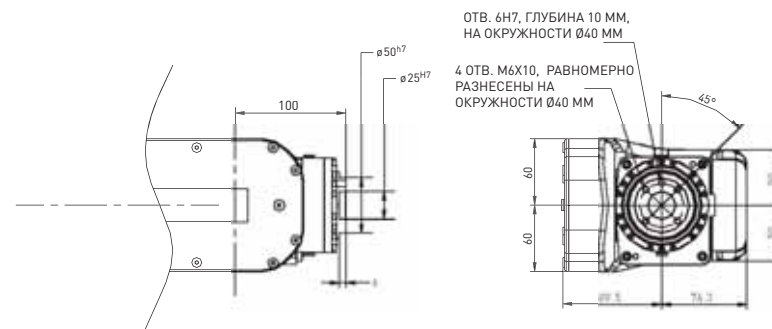
## Фланец запястья М-710iC/50, М-710iC/50S, М-710iC/70



## М-710iC/20L



## Фланец запястья М-710iC/20L



## Изометрия М-710iC/20L

