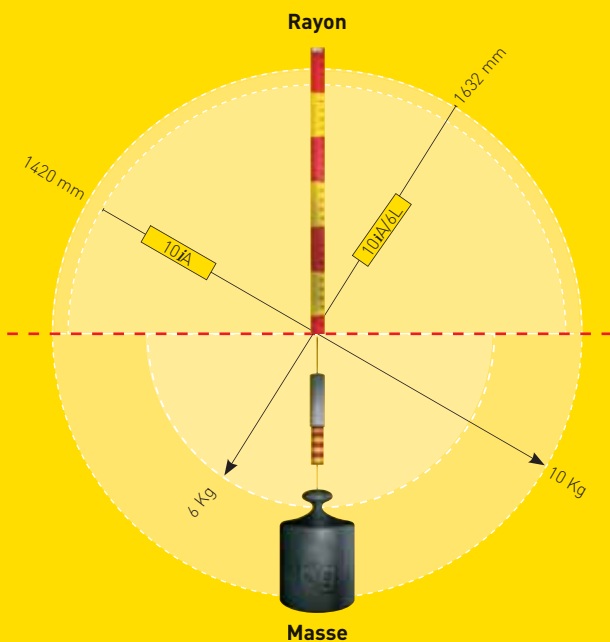


	Modèle Robot	Contrôleur	Axes	Charge admissible au poignet [kg]	Répétabilité [mm]	Masse unité mécanique [kg]	Rayon [mm]	Rayon [°]						Vitesse de mouvement [°/s]						J4 Moment [Nm] / Inertie [kgm²]	J5 Moment [Nm] / Inertie [kgm²]	J6 Moment [Nm] / Inertie [kgm²]	Ratio IP
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
M-10iA	10iA	R-30iA	6	10	± 0.08	130	1420	340/360	250	445	380	380	720	210	190	210	400	400	600	21.6/0.63	21.6/0.63	9.8/0.15	Unité mécanique IP54 std (en option IP55), Poignet et bras J3 IP67
	10iA/6L		6	6	± 0.1	135	1632	340/360	250	447	380	380	720	210	190	210	400	400	600	15.7/0.63	10.1/0.38	5.9/0.061	



La série des robots M-10iA est disponible en 2 modèles différents :

- M-10iA: rayon de 1420 mm / 10 kg de charge embarquée
- M-10iA/6L : rayon de 1632 mm / 6 kg de charge embarquée (version bras long)

LA SÉRIE DES ROBOTS M-10iA OFFRE UNE GRANDE FLEXIBILITÉ POUR DES APPLICATIONS REQUÉRANT JUSQU'À 10 KG DE CHARGE EMBARQUÉE. CAPABLE DE FORTES ACCÉLÉRATIONS, IL EST PARTICULIÈREMENT ADAPTÉ À DES OPÉRATIONS DE MANIPULATION, DE PRISE / DÉPOSE ET DE SERVICE MACHINE.

## » CARACTÉRISTIQUES ET AVANTAGES

### Le M-10iA, la solution pour :

- Chargement / déchargement de machines outils
- Manipulation pour assemblage et injection plastique
- Encollage et dépose de joints
- Découpe, perçage, ébavurage, polissage
- Emballage

### ACCÉLÉRATION D'AXES LA PLUS RAPIDE

- Fortes vitesses d'axes et accélérations : temps de cycle de 0,72 sec (pour 6 kg de charge embarquée avec 25 mm / 300 mm / 25 mm) pour des mouvements de prise / dépose.
- Cycles plus rapides de prise / dépose pour un fort rendement
  - Robot le plus rapide de sa catégorie

### MEILLEURE INERTIE ET CHARGE UTILE LA PLUS ÉLEVÉE DE SA CATÉGORIE

- Charge utile la plus élevée de sa catégorie, jusqu'à 10 kg
- Idéal pour des applications de chargement / déchargement
- Moments au poignet et inerties élevés pour des outillages et des montages
- Possibilité de manipuler des outils à grande vitesse.

### CABLES INTÉGRÉS ET POIGNET FIN CREUX

- Poignet creux (50 mm de diamètre) et bras J3 en porte-à-faux
- Radius d'interférence du poignet le plus réduit de sa catégorie (110 mm) permettant un accès simplifié aux espaces de travail confinés
- Câblage interne et tuyaux flexibles dans les bras des axes J3 et J6
- L'équipement interne permet également une utilisation et une maintenance simplifiée, et assure une plus grande durée de vie des câbles
- Aucun risque de collisions ou d'interférence de câbles à l'intérieur des machines, rotation des outillages maximisée

### BRAS ET POIGNET FINS

- Permet au robot d'accéder et de manœuvrer dans des espaces de travail étroits
- Le robot n'a pas besoin de sortir de l'espace de travail pour réorienter l'outil, ce qui permet d'améliorer encore les temps de cycles.

### CONNEXIONS STANDARDS AIR ET ÉLECTRICITÉ FOURNIES A L'AXE 3

- Alimentation d'air et d'électricité de l'axe 1 à 3
- Connexions courtes jusqu'à l'outil
  - Fiabilité améliorée du câblage
  - Fiabilité éprouvée (montage en usine)

### MONTAGE AU SOL ET PLAFOND (ANGLE ET MUR) POSSIBLE

- Les robots peuvent être montés au sol, inversés et au mur sans restriction. Ces différentes possibilités procurent au robot:
- un accès simplifié aux machines
  - un accès simplifié à la zone de chargement / déchargement des pièces
  - une utilisation maximale de son enveloppe de travail
- Note : montage angle et mur avec restrictions

### CÂBLE UNIQUE ENTRE LE ROBOT ET LE CONTRÔLEUR

- installation plus rapide
- stock réduit de pièces détachées
- maintenance facilitée

### POIGNET ET BRAS J4 IP67

- Poignet imperméable pouvant être immergé dans l'eau
- Fiabilité optimisée dans les environnements hostiles
- Approprié aux applications de découpe jet d'eau et moulage sous pression

### FACILITÉ DE MONTAGE ADDITIONNEL SUR L'AXE 3

- Montage aisé d'électrovannes additionnelles pour optimiser le temps de réponse des préhenseurs.

### MOTEURS DIRECTEMENT COUPLÉS AUX RÉDUCTEURS

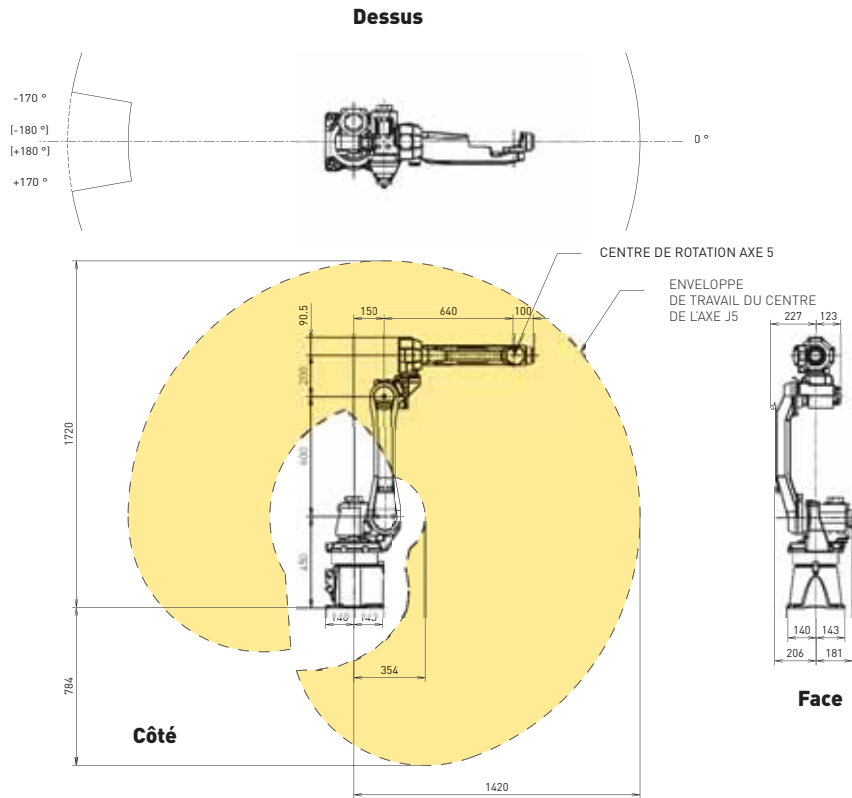
- Unité mécanique simplifiée
- Solution fiable et compacte
- Fiabilité maximale
- Haute précision et jeu mécanique minimum

### UTILISATION DE RÉDUCTEURS CREUX

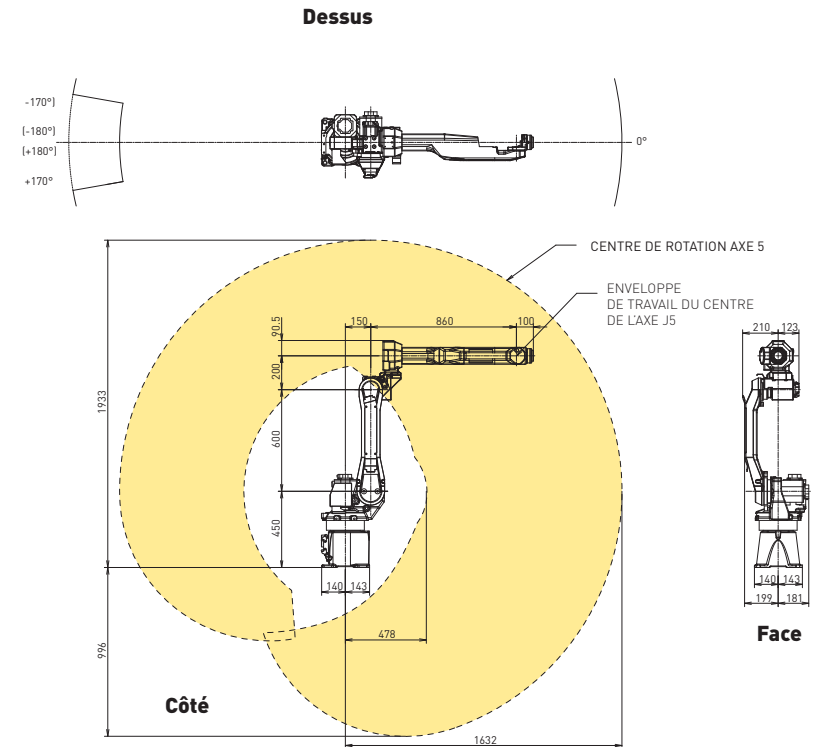
Utilisation de réducteurs RV creux pour faciliter le passage des câbles internes (J1)



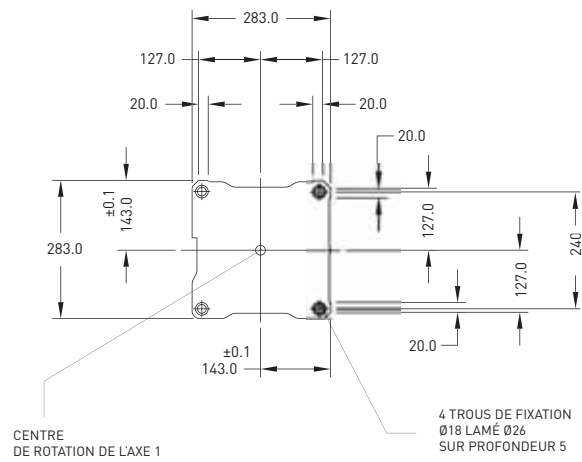
## M-10iA (Arc Mate 100iC)



## M-10iA/6L (Arc Mate 100iC/6L)



## Fixation au sol M-10iA (Arc Mate 100iC)



## Poignet M-10iA (Arc Mate 100iC)

