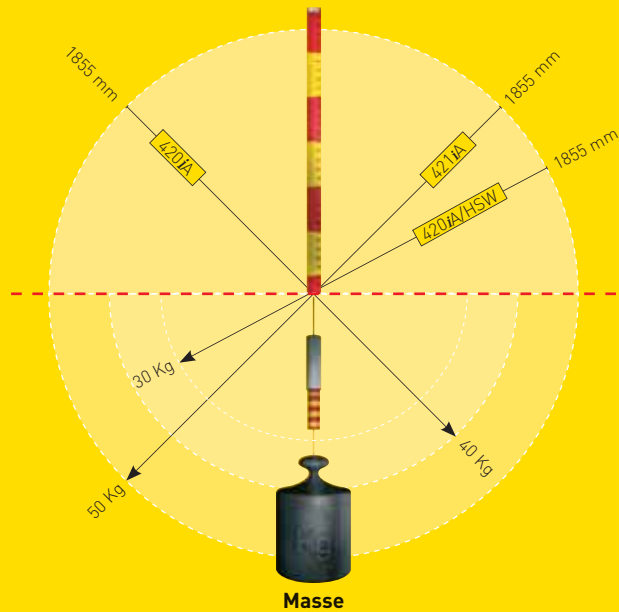


	Modèle Robot	Contrôleur	Axes	Charge admissible au poignet [kg]	Répétabilité [mm]	Masse unité mécanique [kg]	Rayon [mm]	Rayon [°]						Vitesse de mouvement [°/s]						J4 Moment [Nm] / Inertie [kgm ²]	J5 Moment [Nm] / Inertie [kgm ²]	J6 Moment [Nm] / Inertie [kgm ²]	Ratio IP
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	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 ^{opt}	–	–	
	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



Disponible en 4 versions :

- M-420iA : 4 axes, charge embarquée de 40 kg.
- M-420iA/HSW (poignet grande vitesse): 4 axes, charge embarquée de 30 kg
- M-420iA « Secondary Food » : 4 axes, charge embarquée de 40 kg, caractéristiques spécifiques de l'industrie alimentaire.
- M-421iA : robot 2 axes, charge embarquée de 50 kg.

LES ROBOTS M-420iA ET M-421iA SONT SPÉCIALEMENT CONÇUS POUR DES MANIPULATIONS À GRANDE VITESSE ET DES APPLICATIONS D'EMBALLAGE. LES DEUX UNITÉS SONT MONTÉES AU SOL.

» CARACTÉRISTIQUES ET AVANTAGES

La série de robots M-420iA est la solution idéale pour des applications d'emballage rapide pour charges élevées et des applications d'emballage rapides pour l'industrie agroalimentaire.

CONCEPTION MÉCANIQUE DÉDIÉE

- Conçu spécifiquement pour la manipulation à grande vitesse et les applications d'emballage
- Espace au sol requis minimal
- Manipulation possible de fortes charges à grande vitesse
- Large enveloppe de travail pour les applications de prise / dépose

CONNEXIONS AIR ET ÉLECTRICITÉ FOURNIES DE L'AXE 1 À L'AXE 4 : POIGNET CREUX ET PLUS GRANDE FIABILITÉ

Les câbles du préhenseur passent par l'intérieur du poignet du robot

- Programmation facilitée
- Durée de vie augmentée du câblage et du préhenseur
- Meilleure performance
- Pas de coûts additionnels

UTILISATION DE RÉDUCTEURS CREUX

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

MOTEURS DIRECTEMENT COUPLÉS AU RÉDUCTEUR

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

MOMENTS AU POIGNET ET INERTIES ÉLEVÉS

- L'inertie au poignet permet la manipulation de larges préhenseurs à grande vitesse
- Plus grande flexibilité dans la conception du préhenseur (choix d'un matériel moins coûteux, et/ou d'un design plus robuste)

COMMANDE D'UNITÉS PÉRIPHÉRIQUES

Le robot est équipé en standard avec un servo-amplificateur 6 axes, permettant au robot de contrôler :

- M-420iA : deux axes supplémentaires pour commander les dispositifs périphériques.
- M-421iA : 4 axes supplémentaires pour commander les dispositifs périphériques.

ROBOT M-420iA SECONDARY FOOD

GRAISSE ALIMENTAIRE

Graisse alimentaire spéciale pour éviter tout risque de contamination de la nourriture.

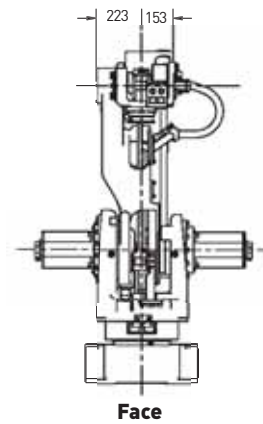
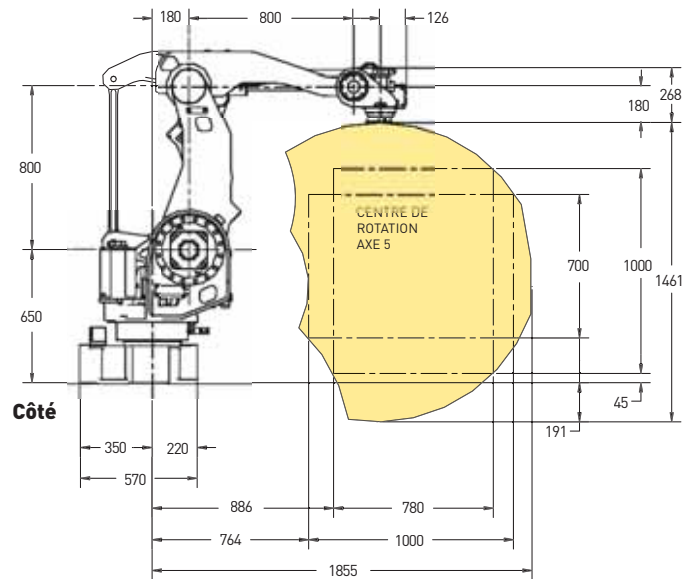
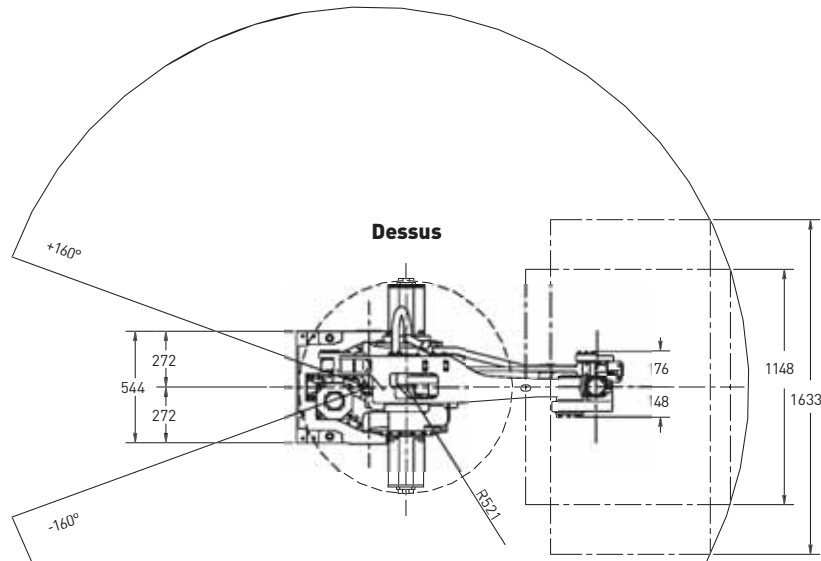
- Peinture époxy et design lavable pour assainissement régulier

BRAS DU ROBOT CONÇU POUR LES CONDITIONS DE NETTOYAGE PROPRES À L'INDUSTRIE ALIMENTAIRE

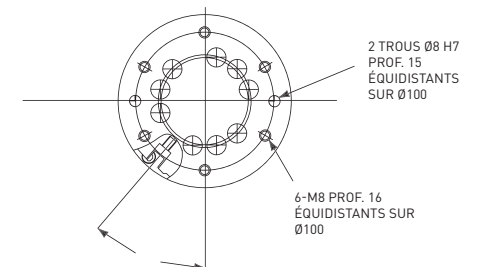
- Peinture spéciale et étanchéité optimisée afin de protéger le bras contre l'eau chaude, l'acide et les décapants alcalins
- Surface parfaitement lisse de l'unité mécanique du robot afin d'éviter une contamination par des germes
- IP65



M-420 iA

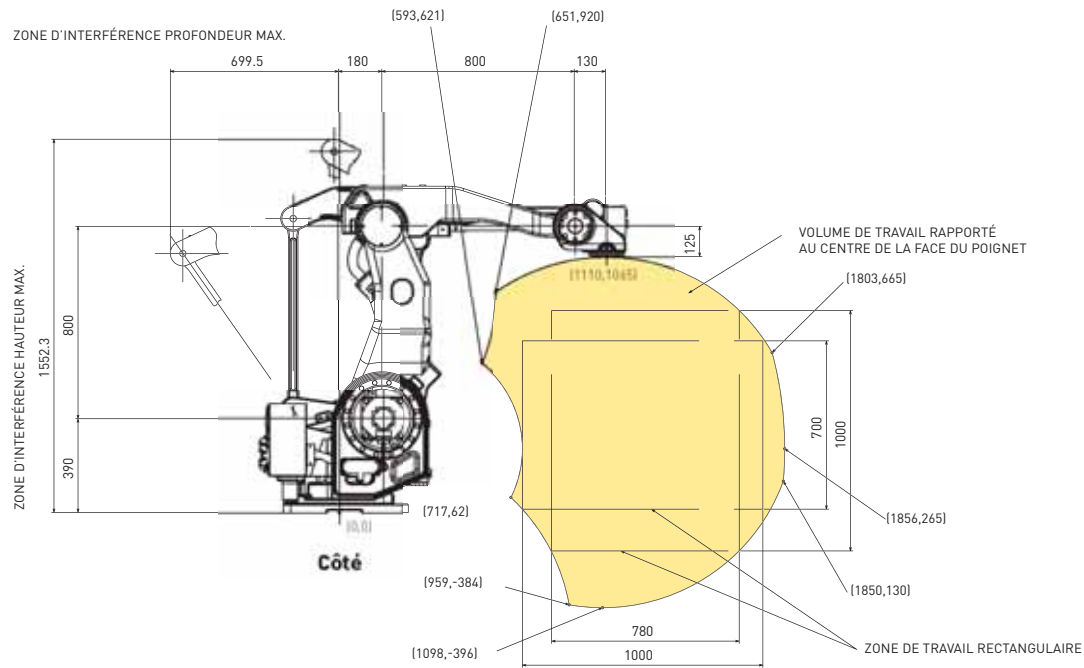
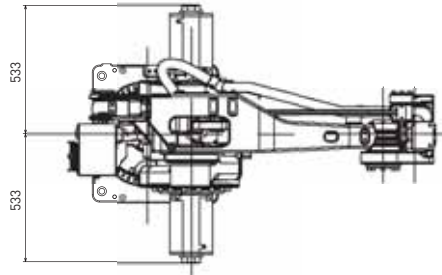


Poignet M-420 iA M-421 iA

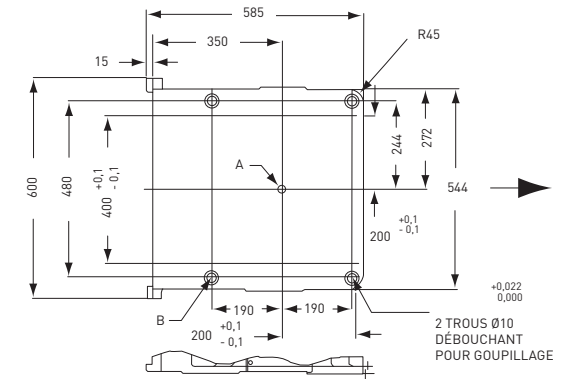


M-421iA

Dessus



Fixation au sol M-420iA M-421iA



A : CENTRE DE ROTATION DE L'AXE 1
B : FIXATION: 4Ø24 TRAVERSANT LAMÉ Ø38 PROF.4