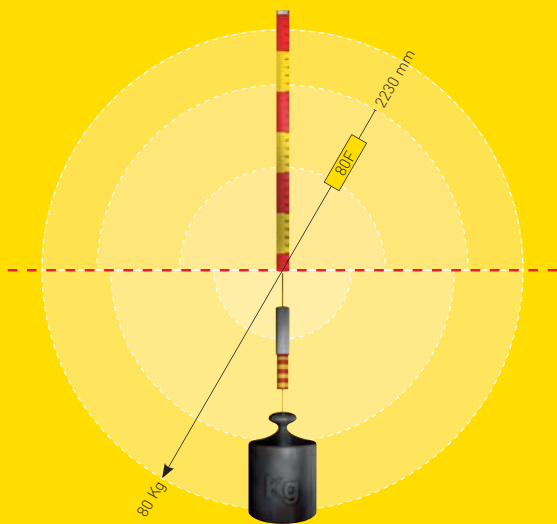


# ➤ R-1000iA

|                 | Modelo de Robot | Controlador | Ejes | Máx. capacidad de carga en muñeca [kg] | Repetibilidad [mm] | Peso mecánico [kg] | Alcance Máximo [mm] | Rango de movimiento [°] |     |     |     |     |     | Velocidad de movimiento [°/s] |     |     |     |     |     | J4 Momento [Nm] / Inercia [kgm <sup>2</sup> ] | J5 Momento [Nm] / Inercia [kgm <sup>2</sup> ] | J6 Momento [Nm] / Inercia [kgm <sup>2</sup> ] | Tipo IP   |
|-----------------|-----------------|-------------|------|--|--------------------|--------------------|---------------------|-------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|---|---|---|---|
|                 |                 |             |      |  |                    |                    |                     | J1                      | J2  | J3  | J4  | J5  | J6  | J1                            | J2  | J3  | J4  | J5  | J6  |   |   |   |   |
| <b>R-1000iA</b> | 80F             | R-30iA      | 6    | 80                                     | ± 0.2              | 620                | 2230                | 360                     | 245 | 360 | 720 | 250 | 720 | 170                           | 140 | 160 | 230 | 230 | 350 | 380/30  | 380/30  | 200/20  | Cuerpo IP54 estándar; IP67 opcional; muñeca y eje J3 IP67 |

**Alcance Máximo**



**Capacidad de carga en muñeca**



EL R-1000iA/80F ES UN NUEVO ROBOT CON 80KG DE CAPACIDAD DE CARGA Y 2.23M DE ALCANCE. ESTE INNOVADOR ROBOT ESTÁ DISEÑADO PARA MAXIMIZAR LA PRODUCTIVIDAD DE SOLDADURA POR PUNTOS EN AUTOMATIZACIÓN E INDUSTRIAS DE COMPONENTES ELECTRÓNICOS.

## » CARACTERÍSTICAS Y VENTAJAS

El robot de brazo rápido y delgado aumenta la salida de la producción

- La pequeña base, fino cuerpo y muñeca del R-1000iA/80F lo hacen ideal para células innovadoras de soldadura por puntos de alta densidad de robots. Caben fácilmente 3 robots R-1000iA/80F en el espacio requerido por 2 robots convencionales de soldadura por puntos, para dar salida a más del 50% de la producción.
- La alta velocidad de los ejes del R-1000iA/80F alcanza tiempos de ciclo un 10% más rápidos que el movimiento típico de la soldadura por puntos de los robots convencionales.



### IMPORTANTE AHORRO EN ESPACIO, ENERGIA Y COSTE

- Con un 50% menos de peso que los robots convencionales, el R-1000iA/80F reduce de forma extraordinaria el consumo de energía
- Con su reducida huella, el R-1000iA/80F es un 50% más pequeño que los robots convencionales y reduce de forma muy importante los costes de espacio
- El R-1000iA/80F puede ser montado invertido para ahorrar todavía más espacio

### MÁS RAPIDO Y FUERTE QUE EL RESTO

- Dentro de su categoría, el R-1000iA/80F encabeza la competición en lo referido a alcance, capacidad de carga y velocidades angulares
- Mejores tiempos de ciclo y alta productividad gracias a los cordones de soldadura más cortos
- Su gran capacidad de carga y su largo alcance son ideales para manipulación de materiales

### DISEÑO PROBADO DE MÁXIMA FIABILIDAD

- La muñeca totalmente sellada (IP67) y su eje J3 garantizan el mejor rendimiento y máxima fiabilidad en ambientes húmedos y polvorientos
- El diseño de máxima fiabilidad es común para los R-1000iA, R-2000iA, M-900iA y M-2000iA y ha sido probado en más de 85.000 robots instalados en todo el mundo, en aplicación de ensamblaje de automóviles, fundición y otras aplicaciones en ambientes agresivos
- Reducción de los costes de mantenimiento gracias a la minimización de los tiempos de parada y los escasos requisitos de mantenimiento

### ROTACION DE J4 EN MUÑECA – BRAZO J3 DELGADO, PARA APLICACIONES DE MONTAJE/ENSAMBLAJE

- Con el eje hueco de control para el motor del J3 en muñeca, el brazo se vuelve muy delgado para facilitar el acceso a lugares estrechos
- El reductor del J4 y el extremo de dicho eje soportan la totalidad del J3. El eje J4 rota en el extremo del brazo:
- Reducción de equipamiento en la configuración de la garra
- Diseño de fiabilidad duradera
- Cableados simplificados y fiables
- Es posible montar equipos de hasta 15kg sobre el J3

### CONEXIONES ELÉCTRICAS Y DE AIRE COMO ESTÁNDAR EN EL J3

- Conexiones eléctricas y de aire integradas desde el J1 al J3
- Conexiones más cortas para los equipos montados sobre el J3
- Incremento de la fiabilidad en los cableados
- Fiabilidad probada en los cableados internos (ensamblados en fábrica)

### CAPACIDAD DE MONTAJE INVERTIDO

- Reducción de tiempo de ciclo
- Posibilita diseño de célula más flexibles
- Permite a diferentes robots trabajar conjuntamente en espacios reducidos
- Aprovechamiento total del área de trabajo del robot cuando se monta invertido

### OPCIÓN: SOLUCIÓN DE BRAZO PARA SOLDADURA POR PUNTOS

El paquete energético opcional disponible incluye: mangueras de soldadura, mangueras de agua para refrigeración y cableados de señal para control del proceso de soldadura

- Agiliza la instalación del robot
- Maximiza el tiempo de trabajo disponible
- Elimina posibles errores de conexión debidos al factor humano

### OPCIÓN: TOPES MECÁNICOS AJUSTABLES PARA LOS EJES PRINCIPALES

Es posible instalar topes mecánicos ajustables para limitar el recorrido de los ejes J1, J2, y J3.

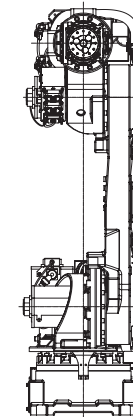
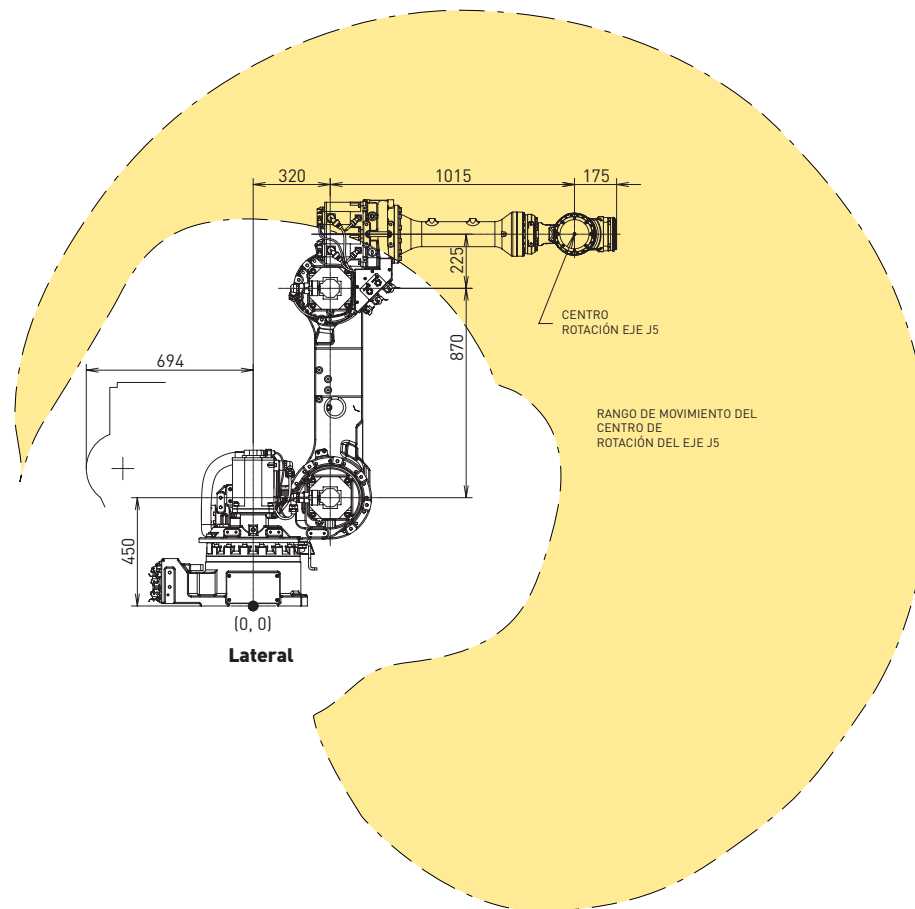
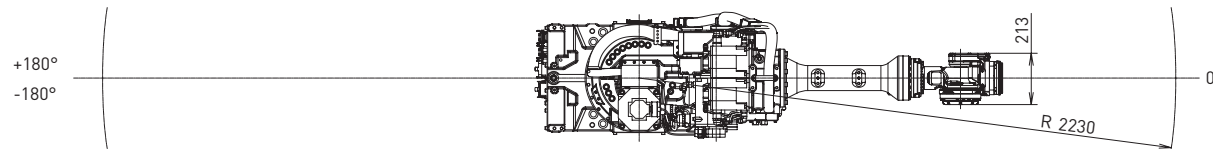
- Esto permite mantener las distancias de seguridad en células compactas donde el robot comparte trabajo con operarios
- El tamaño de las células puede ser reducido y lograr un ahorro en el consumo de espacio



# » Dimensiones

**R-1000/A**

**Planta**

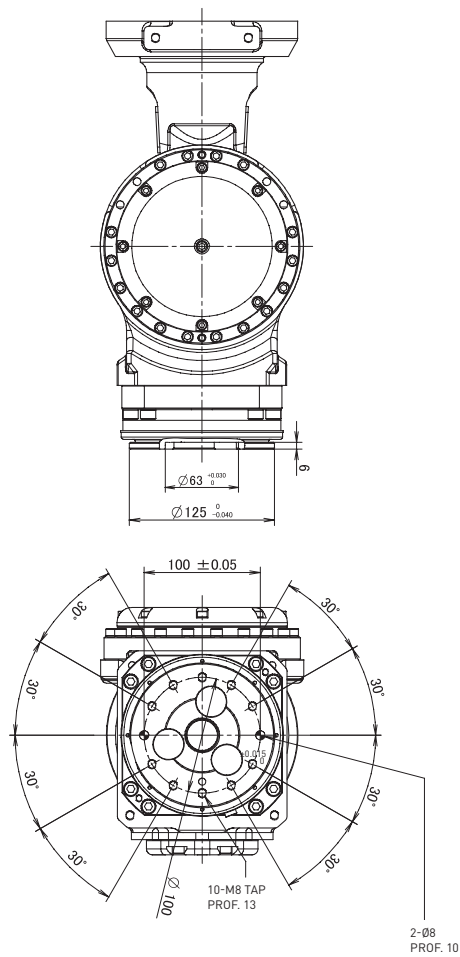


**Frontal**



# » Dimensiones

## Muñeca Brida R-1000iA



## Dibujo base R-1000iA

