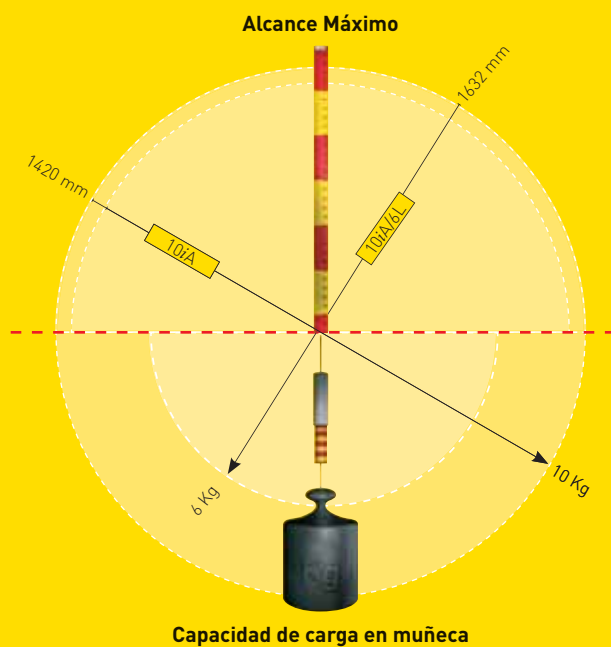


	Modelo de Robot	Controlador	Ejes	Máx. capacidad de carga en muñeca [kg]	Repetibilidad [mm]	Peso mecánico [kg]	Alcance Máximo [mm]	Rango de movimiento [°]						Velocidad de movimiento [°/s]						J4 Momento [Nm] / Inercia [kgm ²]	J5 Momento [Nm] / Inercia [kgm ²]	J6 Momento [Nm] / Inercia [kgm ²]	Tipo 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	Cuerpo IP54 estándar. (IP55 opcional) muñeca y eje 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 serie M-10iA está disponible en 2 modelos diferentes:

- M-10iA: 1420 mm / 10 kg de capacidad de carga
- M-10iA: 1632 mm / 6 kg de capacidad de carga (versión de brazo largo)

LA SERIE M-10iA OFRECE UNA GRAN FLEXIBILIDAD PARA APLICACIONES DE HASTA 10KG DE CAPACIDAD DE CARGA. OFRECE ALTA VELOCIDAD EN OPERACIONES DE MANIPULADO, PICK & PLACE Y PLEGADO.

» CARACTERÍSTICAS Y VENTAJAS

M-10iA, la solución para:

- Carga y descarga de máquina herramienta
- Manipulación de materiales para ensamblaje, moldeado de piezas de plástico,
- Encolado y sellado
- Corte, afilado, desbarbado y pulido
- Embalaje y empaquetado

VELOCIDAD DE LOS EJES MÁS RÁPIDA

- Altas velocidades y aceleraciones de los ejes:
tiempos de ciclo de 0.72 s (con 6kg de carga en recorrido 25mm / 300mm / 25mm) movimiento de pick & place
- Ciclos de pick & place más rápidos para un alto rendimiento
 - El robot más rápido de su clase

MEJOR CAPACIDAD DE CARGA E INERCIA DE SU CLASE

- La mejor capacidad de carga de su clase, hasta 10kg
- Ideal para aplicaciones de carga y descarga
- Altos momentos e inercias de la muñeca para herramientas complejas y montaje
- Capacidad para manejar herramientas a alta velocidad

CABLE ÚNICO ENTRE EL ROBOT Y EL CONTROLADOR

- Instalación más rápida
- Menos piezas de repuesto necesarias
- Mantenimiento más fácil

ENSAMBLAJE COMPACTO DEL BRAZO Y DE LA MUÑECA

- Permite al robot acceder y maniobrar en áreas confinadas
- Reduce la necesidad del robot de salir del área de trabajo para reorientar la herramienta disminuyendo el ciclo de trabajo

MUÑECA HUECA Y ESTRECHA CON EL CABLE INTEGRADO

- Muñeca hueca (50mm de diámetro) y brazo J3 con voladizo
- Radio de interferencia de la muñeca más reducido (110mm) de su clase, acceso más fácil a áreas confinadas
- Cable interior y guiado de tubos dentro del brazo J3 y del eje J6
- El cableado interno también lo hace extremadamente fácil de manejar y de mantener, y asegura una mayor vida del cable
- No hay riesgo de colisiones y de interferencia del cable dentro de las máquinas, rango de rotación de la herramienta maximizado

CONEXIONES ELÉCTRICAS Y DE AIRE EN EL EJE J3 DE SERIE

- Servicios de aire y electricidad integrados desde el eje J1 al J3
- Conexiones cortas a la herramienta
 - Aumento de fiabilidad en la instalación eléctrica
 - Fiabilidad comprobada (construcción de fábrica)

MÉTODO DE MONTAJE FLEXIBLE

- El montaje de robots invertidos o en ángulo proporciona:
- Acceso más fácil a la máquina sobre la que trabajan
 - Acceso más fácil al área de carga/descarga de piezas
 - Permite maximizar el área de trabajo del robot
 - Hay algunas restricciones para el montaje invertido o en ángulo

MUÑECA Y BRAZO J4 IP67

- La muñeca, a prueba de agua, puede ser sumergida dentro del agua
- Mejora de la fiabilidad en entornos sucios
- Apropiado para aplicaciones de chorro de agua y fundición

ESTRUCTURA DE MONTAJE ADICIONAL EN EL BRAZO J3

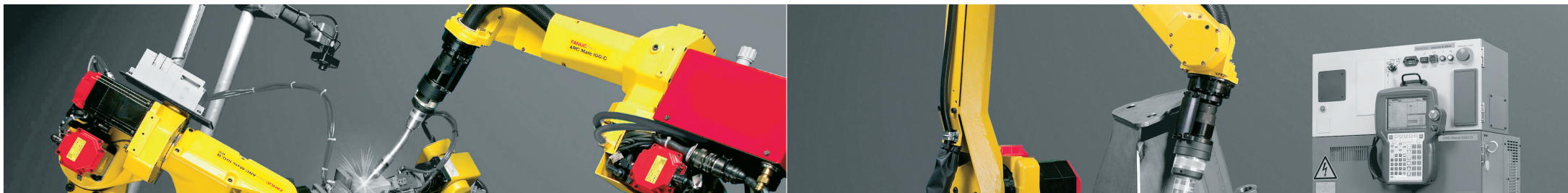
Fácil montaje adicional de la válvula para una respuesta de pinza más rápida.

MOTORES DIRECTAMENTE ACOPLADOS A LOS REDUCTORES

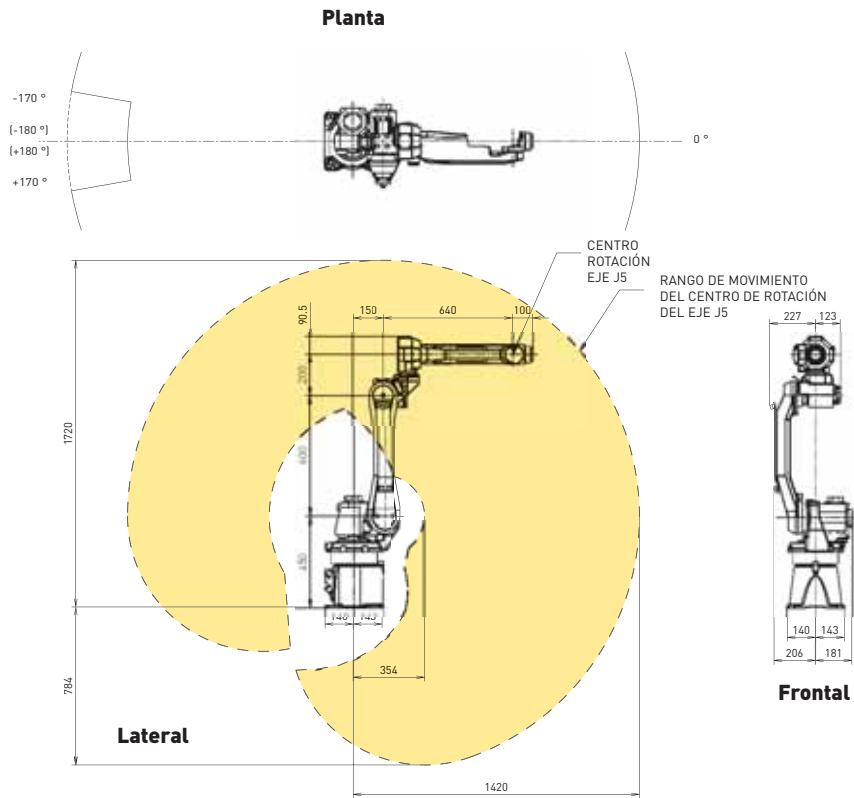
- Simplifica la unidad mecánica
- Reduce el riesgo de avería
- Soluciones fiables y concisas
- Alta precisión y mínimo desfase

CONSTRUCCIÓN DE JUNTA HUECA

Menos roturas de cableado ya que la mayoría de los reductores son de construcción hueca



M-10iA (Arc Mate 100iC)



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

