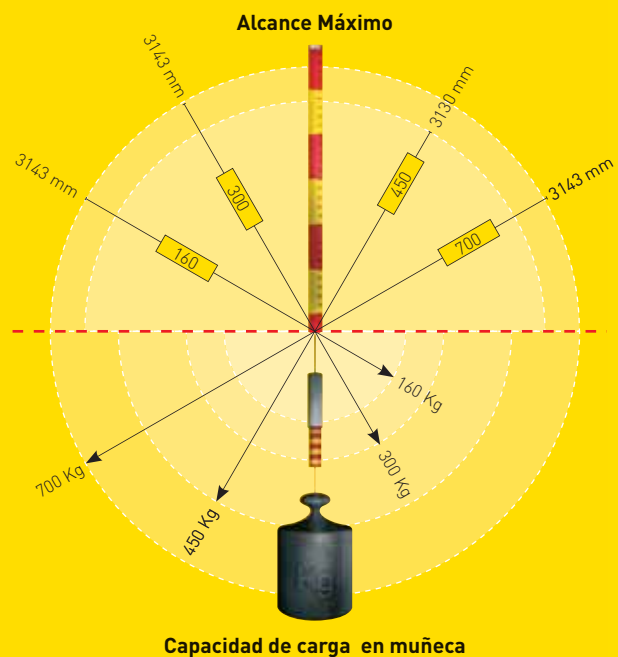


|                | Modelo de Robot | Controlador | Ejes | Máx. capacidad de carga en muñeca [kg] | Repetibilidad [mm] | Peso mecánico [kg] | Alcance Máximo [mm] | Rango de movimiento [°] |     |     |     |    |    | Velocidad de movimiento [°/s] |     |     |     |    |    | J4 Momento [Nm] / Inercia [kgm²] | J5 Momento [Nm] / Inercia [kgm²] | J6 Momento [Nm] / Inercia [kgm²] | Tipo IP |
|----------------|-----------------|-------------|------|--|--------------------|--------------------|---------------------|-------------------------|-----|-----|-----|----|----|-------------------------------|-----|-----|-----|----|----|----------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|---------|
|                |                 |             |      |  |                    |                    |                     | J1                      | J2  | J3  | J4  | J5 | J6 | J1                            | J2  | J3  | J4  | J5 | J6 |                                  |                                  |                                  |         |
| <b>M-410iB</b> | 160             | R-30iA      | 4    | 160                                    | ± 0.5              | 1940               | 3143                | 360                     | 144 | 136 | 540 | —  | —  | 130                           | 130 | 135 | 300 | —  | —  | -/78.48                          | —                                | —                                | IP54    |
|                | 300             |             | 4    | 300                                    | ± 0.5              | 1940               | 3143                | 360                     | 144 | 136 | 540 | —  | —  | 85                            | 90  | 100 | 190 | —  | —  | -/137.34                         | —                                | —                                |         |
|                | 450             |             | 4    | 450                                    | ± 0.5              | 2430               | 3130                | 360                     | 145 | 135 | 540 | —  | —  | 70                            | 70  | 70  | 180 | —  | —  | -/196/294 <sup>1)</sup>          | —                                | —                                |         |
|                | 700             |             | 4    | 700                                    | ± 0.5              | 2700               | 3143                | 360                     | 144 | 136 | 540 | —  | —  | 60                            | 60  | 60  | 120 | —  | —  | /490                             | —                                | —                                |         |

i) Modo de Alta Inercia



Está disponible en 4 versiones diferentes:

- M-410iB/160: 160 kg de capacidad de carga
- M-410iB/300: 300 kg de capacidad de carga
- M-410iB/450: 450 kg de capacidad de carga
- M-410iB/700: 700 kg de capacidad de carga

LA SERIE M-410iB SON ROBOTS DE 4 EJES DEDICADOS A APLICACIONES DE PALETIZADO CON CAPACIDADES DE CARGA DE 160 KG A 700 KG. FANUC ROBOTICS FUE UNO DE LOS PRIMEROS PROVEEDORES DE ROBÓTICA EN DESARROLLAR UN ROBOT ESPECIAL PARA LAS NECESIDADES DE PALETIZADO Y CUENTA CON AÑOS DE EXPERIENCIA EN AUTOMATIZACIÓN DE FINALES DE LÍNEA DE PRODUCCIÓN.

## » CARACTERÍSTICAS Y VENTAJAS

Serie M-410iB - Una de las series de robots de paletizado más exitosas del mundo

### DISEÑO OPTIMIZADO PARA PALETIZADO

El diseño dedicado aumenta el rendimiento de aplicaciones de paletizado y de carga/descarga.

- Múltiples posiciones de paletizado
- Acceso a la pieza de trabajo desde arriba, no hay interferencias entre el brazo del robot y las piezas de paletizado.
- Rotación de 360° del eje J1 para una gran área de trabajo.

### CONEXIONES DE AIRE Y ELECTRICIDAD PROVIENEN DE J1 A J4, MUÑECA HUECA

El cableado de la garra está instalado a través de la muñeca del robot y no a su alrededor.

- Aumentada la fiabilidad del cableado de la garra debido a un cableado más corto que no interfiere con elementos de la garra o de la pieza.
- Más fácil de programar
- Tiempo útil mejorado
- Mejor rendimiento
- No tiene costes adicionales

### BASE Y CONTROLADOR INTEGRADOS

El robot está dotado del pedestal y el controlador como Standard.

- Reduce los espacios en el suelo requeridos en planta
- Transporte del robot más fácil
- Reduce el tiempo de instalación permitiendo una puesta en producción más rápida
- Como opción disponible: Armario separado tamaño B

### ALTO MOMENTO DE MUÑECA E INERCIA PERMITIDO

- Habilidad para manipular pinzas de gran capacidad de carga a alta velocidad, de esta manera proporciona un alto rendimiento
- Flexibilidad en el diseño de la pinza y uso de material

### MOTORES DIRECTAMENTE ACOPLADOS AL REDUCTOR

- Unidad mecánica simplificada
- Reduce el riesgo de avería
- Solución fiable y compacta
- Alta precisión y mínimo desfase

### OPCIÓN: SERVO HAND

El Servo Hand puede ser 100% integrado en el robot gracias a:

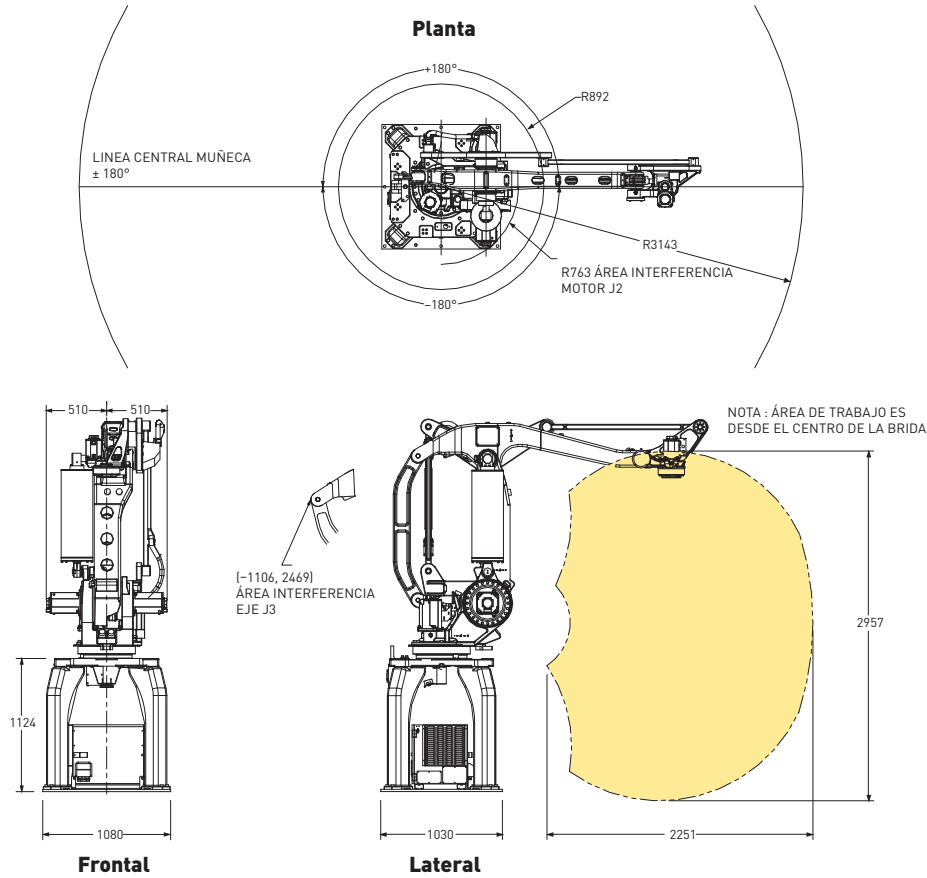
- La muñeca hueca para conectar cables
- El servo amplificador de 6 ejes, el cual permite al Servo Hand ser dirigido como un 5º eje.

### CONSTRUCCIÓN DE JUNTA HUECA

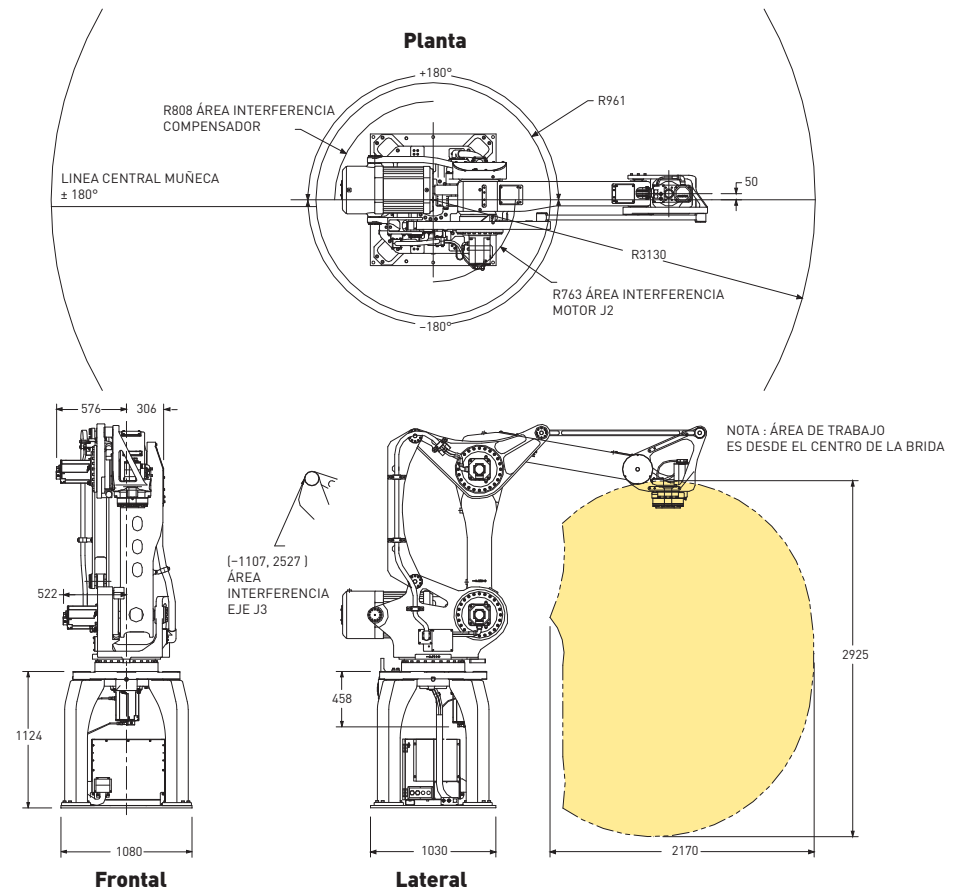
Menos roturas de cableado ya que la mayoría de los reductores son de construcción hueca



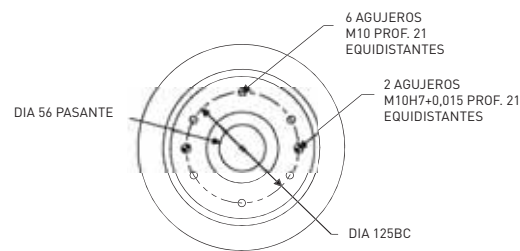
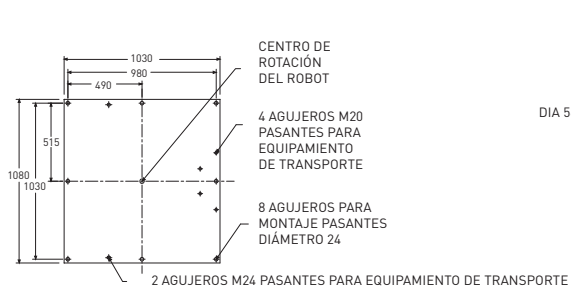
## M-410iB/160/300



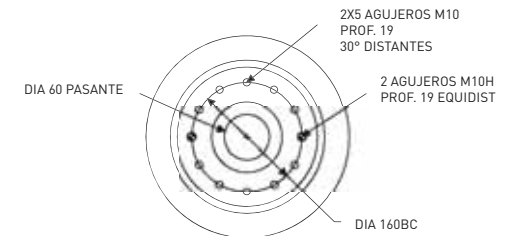
## M-410iB/450



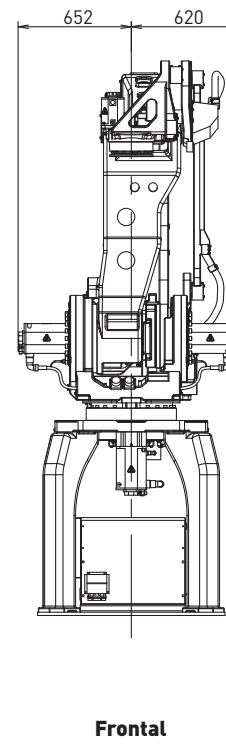
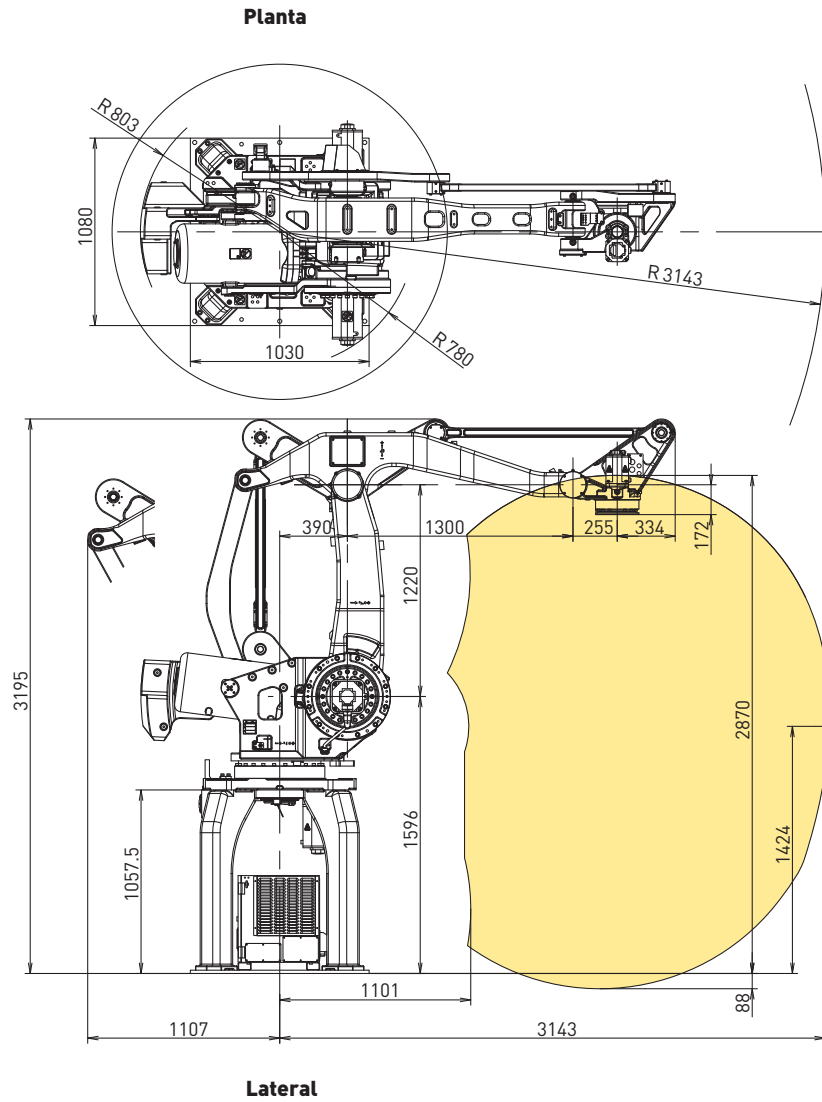
## Dibujo base M-410iB/160/300/450 Muñeca Brida ISO M-410iB/160/300



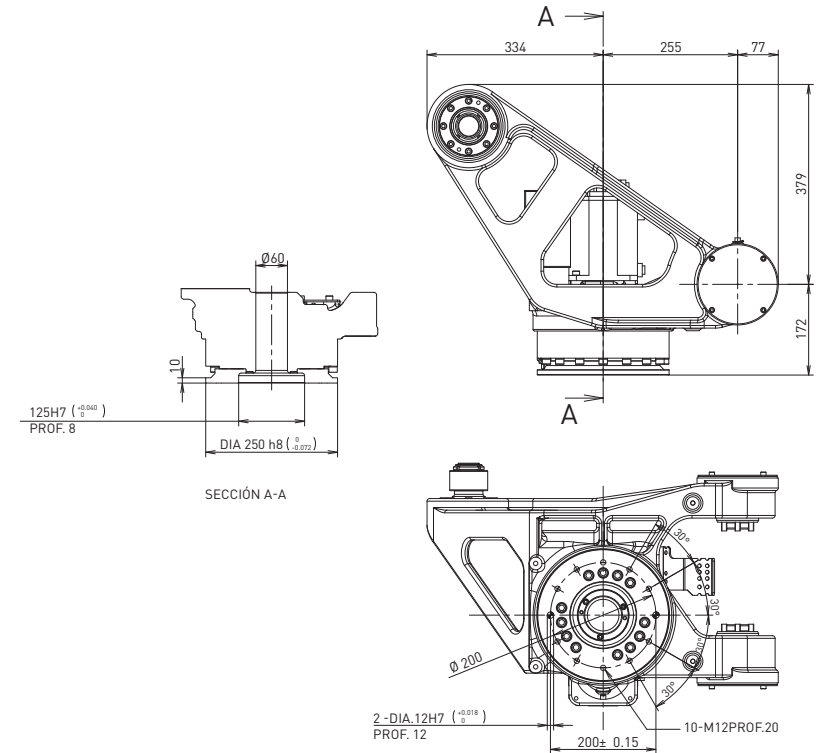
## Muñeca Brida ISO M-410iB/450



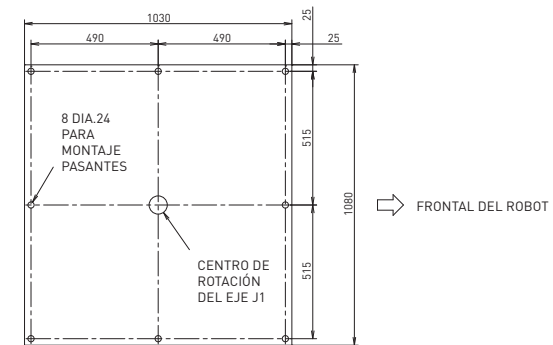
## M-410iB/700



## Muñeca Brida M-410iB/700



## Dibujo base M-410iB/700



NOTA: FIJACIÓN DEL ROBOT, USANDO 8 AGUJEROS PASANTES MARCANDO CON O