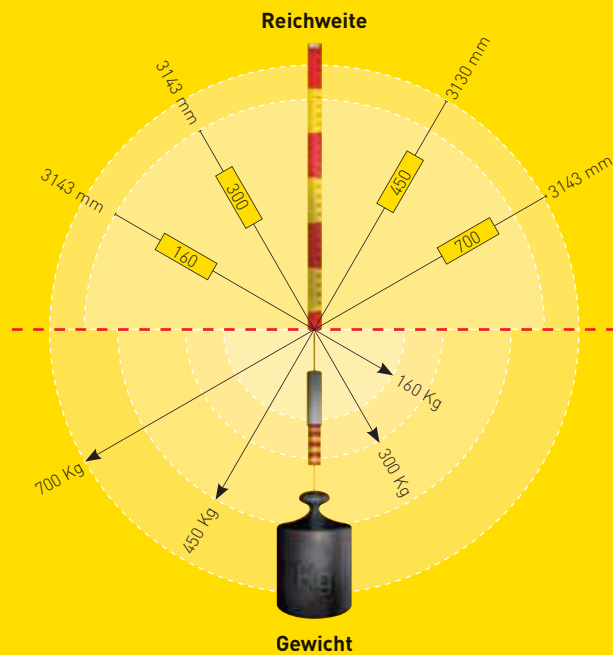


	Robotermodell	Steuerung	Gesteuerte Achsen	Max. Traglast am Handgelenk [kg]	Wiederholgenauigkeit [mm]	Gewicht der Mechanik [kg]	Max. Reichweite [mm]	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment [Nm] / Trägheit [kgm <sup>2</sup> ]	A5 Moment [Nm] / Trägheit [kgm <sup>2</sup> ]	A6 Moment [Nm] / Trägheit [kgm <sup>2</sup> ]	Schutzart
								A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				
M-410iB	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>i)</sup>	–	–	
	700		4	700	± 0.5	2700	3143	360	144	136	540	–	–	60	60	60	120	–	–	/490	–	–	

i) Hohes Trägheitsmoment



Innerhalb der M-410iB Serie sind vier Varianten verfügbar:

- M-410iB/160: 160 kg Traglast
- M-410iB/300: 300 kg Traglast
- M-410iB/450: 450 kg Traglast
- M-410iB/700: 700 kg Traglast

DIE ROBOTER DER M-410iB SERIE SIND 4-ACHSEN ROBOTER, DIE SPEZIELL FÜR PALETTIER-ANWENDUNGEN IM TRAGLASTBEREICH VON 160 KG BIS 700 KG BESTIMMT SIND. FANUC IST EINER DER ERSTEN ROBOTERLIEFERANTEN, DER EINEN ROBOTER SPEZIELL FÜR DIE BEDÜRFNISSE IM PALETTIERBEREICH ENTWICKELTE UND VERFÜGT DESHALB ÜBER JAHRELANGE ERFAHRUNG IM BEREICH DER AUTOMATISIERUNG AM ENDE DER FERTIGUNGSLINIE.

## » EIGENSCHAFTEN UND VORTEILE

Die M-410iB Serie – eine der erfolgreichsten Roboterserien für Palettieranwendungen weltweit!

### KONSTRUKTION OPTIMIERT FÜR PALETTIERANWENDUNGEN

Die spezielle Konstruktion erhöht die Leistung bei Palettier-, Be- und Entladeanwendungen.

- Vielzahl möglicher Palettenpositionen
- Der Zugriff auf das Werkstück erfolgt von oben, so dass sich keine Überschneidungen zwischen Roboterarm und dem zu palettierenden Werkstück ergeben.
- großer Arbeitsbereich durch 360° Drehung an Achse 1 möglich

### PNEUMATIK- UND SIGNALVERBINDUNG VON ACHSE 1 BIS 4 IM STANDARD ENTHALTEN, HOHLWELLE AM HANDGELENK

- Die Kabelverbindungen zum Greifer können durch das hohle Handgelenk hindurch geführt werden.
- erhöhte Zuverlässigkeit der Verdrahtung und Verschlauchung des Greifers durch kurze Kabelführung und keine Überschneidung mit dem Werkstück oder Teilen des Greifers
- einfache Programmierung
- erhöhte Verfügbarkeit
- bessere Leistungsfähigkeit
- keine Zusatzkosten

### STEUERUNG IM ROBOTERSOCKEL INTEGRIERT

Die Steuerung ist mit der Mechanik standardmäßig integriert.

- verringerter Platzbedarf am Aufstellort
- vereinfachter Transport
- schnellerer Produktionsstart durch Verkürzung der Installationszeit
- optional separat stehender Schaltschranktyp „B“ erhältlich

### HOHE ZULÄSSIGE LAST- UND TRÄGHEITSMOMENTE AM HANDGELENK

- höhere Anlagenleistung durch die Fähigkeit, große Greifer und schwere Lasten bei hohen Geschwindigkeiten zu handhaben.
- höhere Flexibilität bei der Konstruktion des Greifers und den dabei verwendeten Materialien

### DIREKTE VERBINDUNG ZWISCHEN ANTRIEBSMOTOREN UND GETRIEBEN

- Vereinfachung der mechanischen Konstruktion
- Verringerung des Ausfallrisikos durch weniger Bauteile
- kompakte und zuverlässige Lösung
- höchste Genauigkeit und minimales Getriebeispiel

### OPTION: SERVO HAND

Die Servo Hand kann als zusätzliche Servoachse zu 100 % in die Robotersteuerung integriert werden, da:

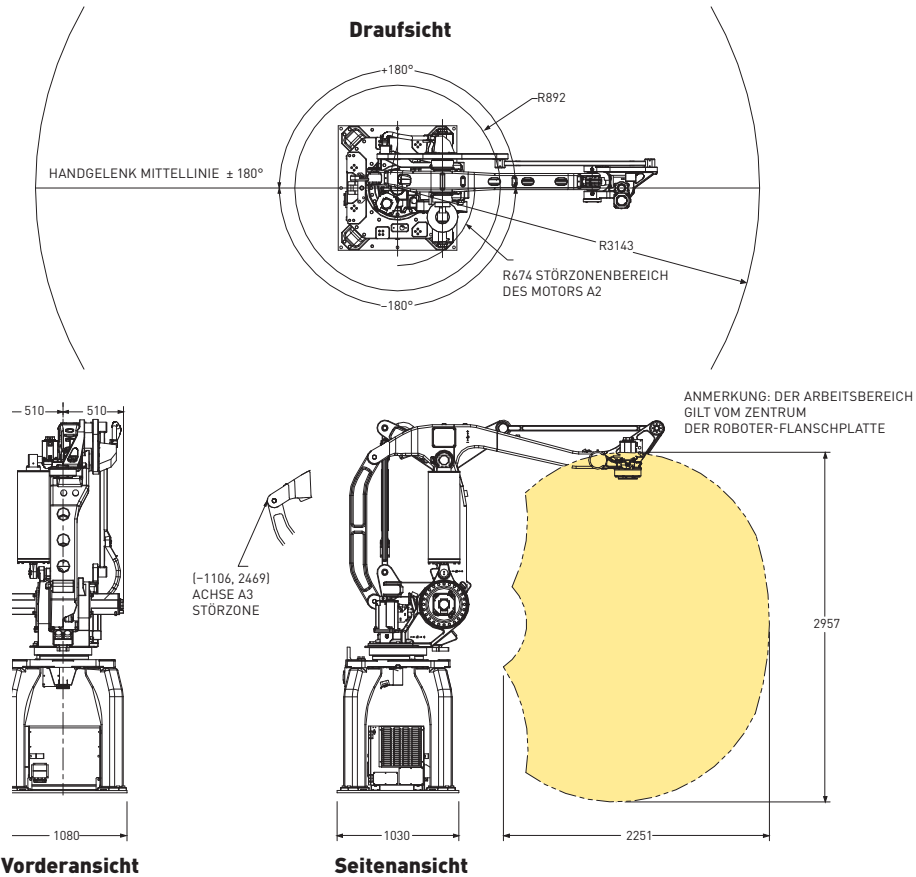
- die Anschlusskabel des Motors durch die Hohlwelle des Handgelenks geführt werden können
- der Roboter standardmäßig mit einem 6-Achsen Servoverstärker ausgerüstet ist, weswegen die Servo Hand als integrierte fünfte Achse behandelt werden kann

### HOHLE ACHSKONSTRUKTION

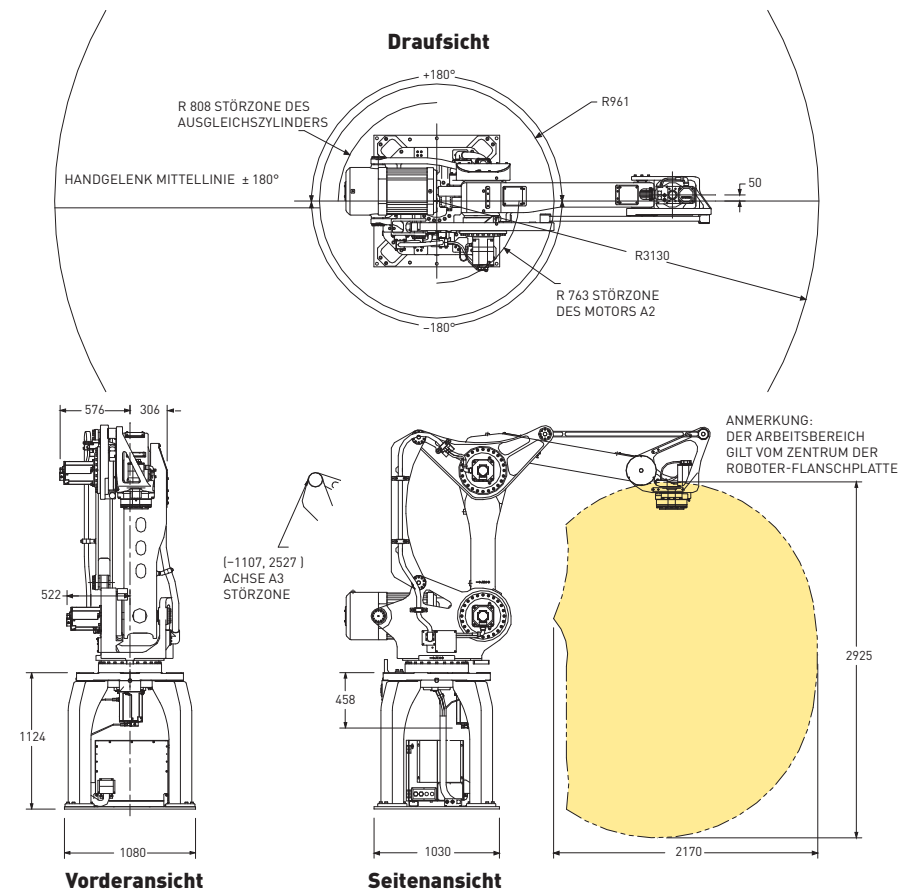
Die hohle Achskonstruktion ermöglicht die geschützte Verlegung der Kabel innerhalb der Achse. Störkonturen des Kabelbaumes werden vermieden.



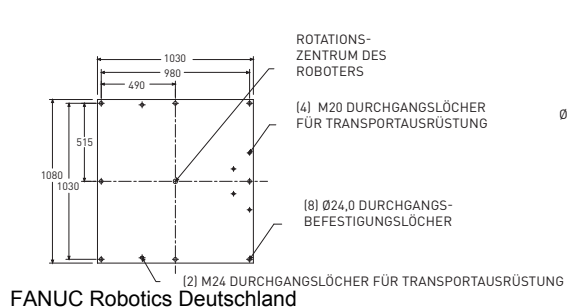
## M-410iB/160/300



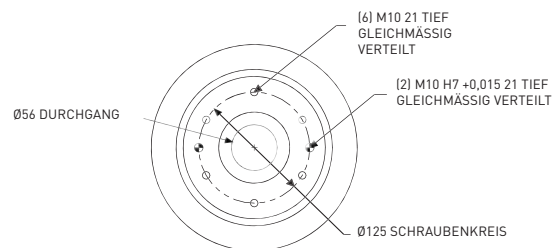
## M-410iB/450



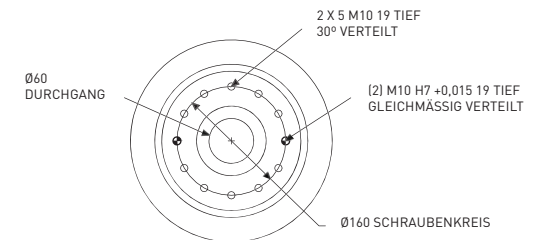
## Fußabdruck M-410iB/160/300/450



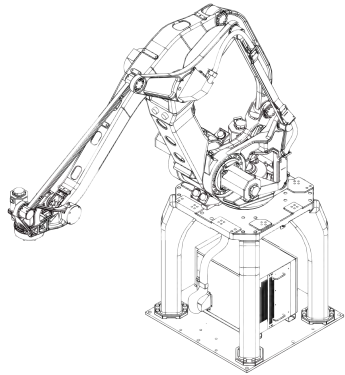
## Handgelenk M-410iB/160/300



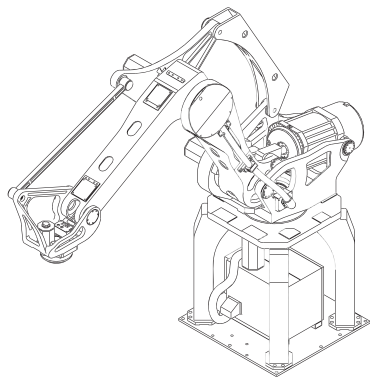
## Handgelenk M-410iB/450



## Isometrische Darstellung M-410iB/160



## Isometrische Darstellung M-410iB/450



## M-410iB/700

