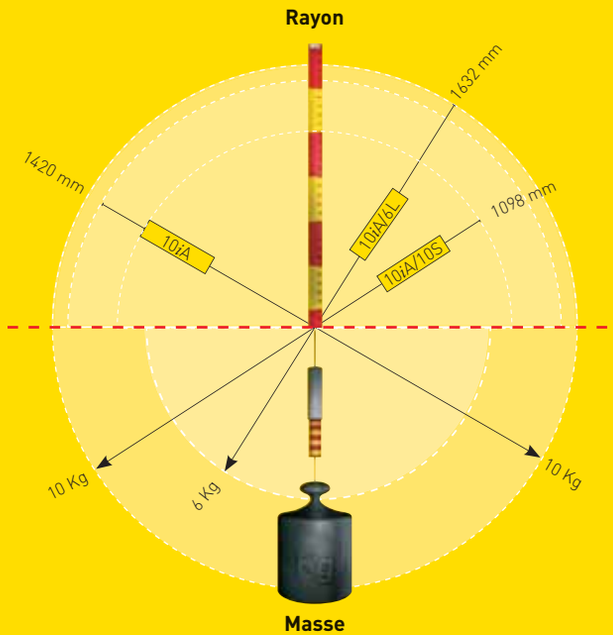
SÉRIE M-10*i*A

	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 [kgm²]	J5 Moment [Nm] / Inertie [kgm²]	J6 Moment [Nm] / Inertie [kgm²]	Ratio IP
								J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
M-10*i*A	10*i*A	R-30*i*A/ R-30*i*A Mate	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	Unité mécanique IP54 std (en option IP55), Poignet et bras J3 IP67
	10*i*A/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	
	10*i*A/10S		6	10	± 0.05	130	1098	340/360	250	340	380	380	720	220	230	270	410	410	610/720	22/0.63	22/0.63	9.8/0.15	



La série des robots M-10*i*A est disponible en 3 modèles différents :

- M-10*i*A: rayon de 1420 mm / 10 kg de charge embarquée
- M-10*i*A/6L : rayon de 1632 mm / 6 kg de charge embarquée (version bras long)
- M-10*i*A/10S : rayon de 1098 mm / 10 kg de charge embarquée, version bras court

LA SÉRIE DES ROBOTS M-10*i*A OFFRE UNE GRANDE FLEXIBILITÉ POUR DES APPLICATIONS REQUÉRANT JUSQU'À 10 KG DE CHARGE EMBARQUÉE. CAPABLE DE FORTES ACCÉLÉRATIONS, IL EST PARTICULIÈREMENT ADAPTÉ À DES OPÉRATIONS DE MANIPULATION, DE PRISE / DÉPOSE ET DE SERVICE MACHINE.

CARACTÉRISTIQUES ET AVANTAGES

Le M-10*i*A, la solution pour :
- Chargement / déchargement de machines outils
- Manipulation pour assemblage et injection plastique
- Encollage et dépose de joints
- Découpe, perçage, ébavurage, polissage
- Emballage

ACCÉLÉRATION D'AXES LA PLUS RAPIDE
Fortes vitesses d'axes et accélérations : temps de cycle de 0,72 sec (pour 6 kg de charge embarquée avec 25 mm / 300 mm / 25 mm) pour des mouvements de prise / dépose.
- Cycles plus rapides de prise / dépose pour un fort rendement
- Robot le plus rapide de sa catégorie

MEILLEURE INERTIE ET CHARGE UTILE LA PLUS ÉLEVÉE DE SA CATÉGORIE
- Charge utile la plus élevée de sa catégorie, jusqu'à 10 kg
- Idéal pour des applications de chargement / déchargement
- Moments au poignet et inerties élevés pour des outillages et des montages
- Possibilité de manipuler des outils à grande vitesse.

CABLES INTÉGRÉS ET POIGNET FIN CREUX
- Poignet creux (50 mm de diamètre) et bras J3 en porte-à-faux
- Radius d'interférence du poignet le plus réduit de sa catégorie (110 mm) permettant un accès simplifié aux espaces de travail confinés
- Câblage interne et tuyaux flexibles dans les bras des axes J3 et J6
- L'équipement interne permet également une utilisation et une maintenance simplifiée, et assure une plus grande durée de vie des câbles
  - Aucun risque de collisions ou d'interférence de câbles à l'intérieur des machines, rotation des outillages maximisée

BRAS ET POIGNET FINS
- Permet au robot d'accéder et de manœuvrer dans des espaces de travail étroits
- Le robot n'a pas besoin de sortir de l'espace de travail pour réorienter l'outil, ce qui permet d'améliorer encore les temps de cycles.

CONNEXIONS STANDARDS AIR ET ÉLECTRICITE FOURNIES A L'AXE 3
Alimentation d'air et d'électricité de l'axe 1 à 3
- Connexions courtes jusqu'à l'outil
- Fiabilité améliorée du câblage
- Fiabilité éprouvée (montage en usine)

MONTAGE AU SOL ET PLAFOND (ANGLE ET MUR) POSSIBLE
Les robots peuvent être montés au sol, inversés et au mur sans restriction. Ces différentes possibilités procurent au robot:
- un accès simplifié aux machines
- un accès simplifié à la zone de chargement / déchargement des pièces
- une utilisation maximale de son enveloppe de travail

Note : montage angle et mur avec restrictions

CÂBLE UNIQUE ENTRE LE ROBOT ET LE CONTRÔLEUR
- installation plus rapide
- stock réduit de pièces détachées
- maintenance facilitée

POIGNET ET BRAS J4 IP67
- Poignet imperméable pouvant être immergé dans l'eau
- Fiabilité optimisée dans les environnements hostiles
- Approprié aux applications de découpe jet d'eau et moulage sous pression

FACILITÉ DE MONTAGE ADDITIONNEL SUR L'AXE 3
- Montage aisé d'électrovannes additionnelles pour optimiser le temps de réponse des préhenseurs.

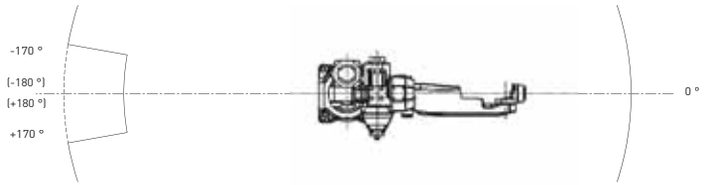
MOTEURS DIRECTEMENT COUPLÉS AUX RÉDUCTEURS
- Unité mécanique simplifiée
- Solution fiable et compacte
- Fiabilité maximale
- Haute précision et jeu mécanique minimum

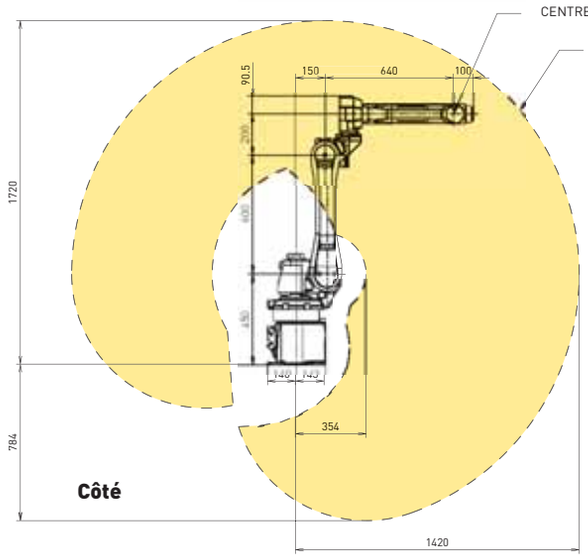
UTILISATION DE RÉDUCTEURS CREUX
Utilisation de réducteurs RV creux pour faciliter le passage des câbles internes (J1)

Dimensions

M-10*i*A (Arc Mate 100*i*C)

Dessus

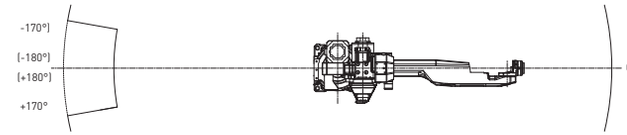


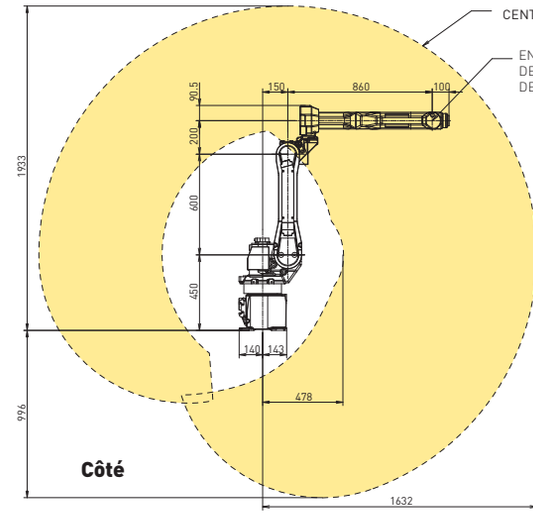


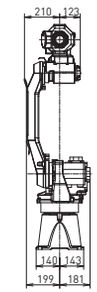
Face

M-10*i*A/6L (Arc Mate 100*i*C/6L)

Dessus



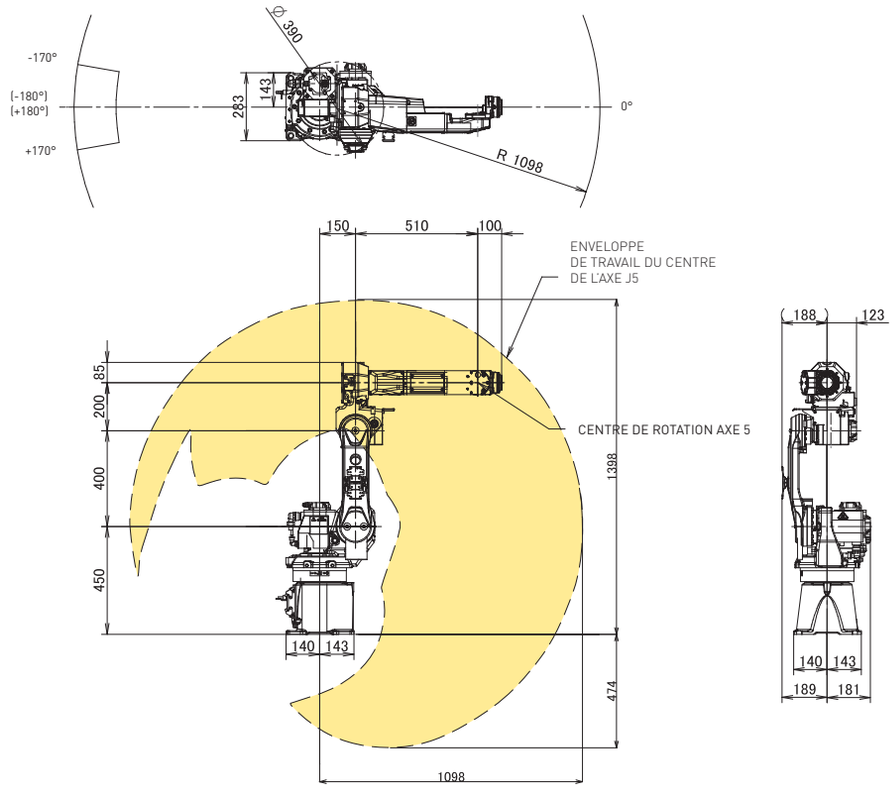




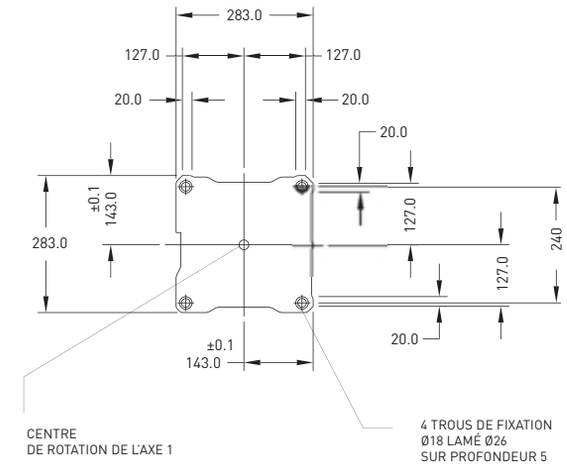
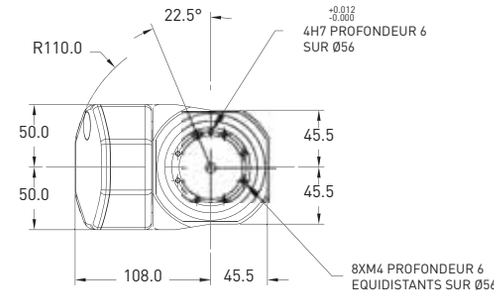
Face

Dimensions

M-10*i*A/10S (Arc Mate 100*i*C/10S)



Fixation au sol M-10*i*A, M-10*i*A/6L, M-10*i*A/10S (Arc Mate 100*i*C, Arc Mate 100*i*C/6L, Arc Mate 100*i*C/10S)



Poignet M-10*i*A, M-10*i*A/6L (Arc Mate 100*i*C, Arc Mate 100*i*C/6L, Arc Mate 120*i*C/10L, M-20*i*A/10L)