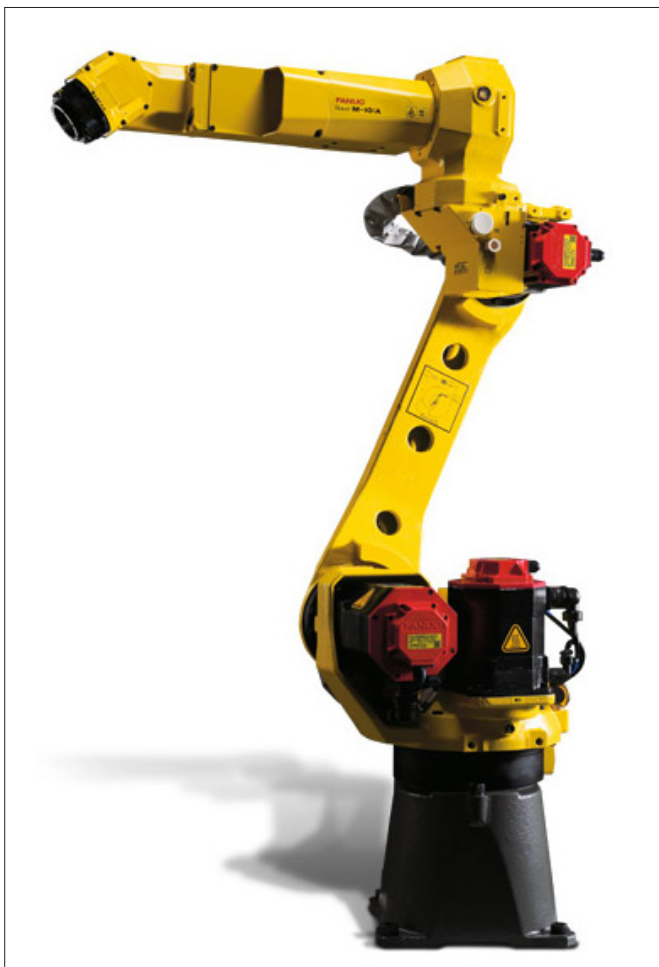


Roboter FANUC M-10iA/12

Max. Traglast 12 kg – max. Reichweite 1420 mm

Hollow-Wrist



Beschreibung

Hoher Durchsatz und optimierte Zykluszeiten machen den M-10iA zum schnellsten Handhabungsroboter seiner Klasse. Das Ergebnis: Spitzenleistung in verschiedenen Anwendungsbereichen beim Umsetzen und Beschicken.

Die hohe Achsgeschwindigkeit und Beschleunigung des M-10iA sorgen für eine große Beweglichkeit des Handge-

lenks. Der Roboter besitzt ein Eigengewicht von nur 130 kg und eine Nutzlastkapazität von 12 kg. Der schlanke Arm und das hohle Handgelenk mit innengeführtem Kabel erleichtern den Betrieb auf engstem Raum.

Abgedichtete Lager und bürstenlose, wartungsfreie Wechselstrommotoren bieten Schutz, verbessern die Zuverlässigkeit und sorgen so für eine längere Lebensdauer und minimale Ausfallzeiten.

Merkmale

- **Schlankes Handgelenk für gute Erreichbarkeit**
Die M-10iA-Serie von FANUC lässt sich problemlos in kleine Arbeitszellen integrieren.
Der kleine Störradius des Handgelenks macht es möglich.
- **Höchste Nutzlastkapazität der Baureihe**
Ideal für Arbeitslasten bis 12 kg und Arbeitsräume nicht größer als 1420 mm
- **Keine außengeführten Kabel**
Die Kabelführung innen durch den J3-Arm und das J6-Handgelenk verlängert die Lebensdauer des Kabels und verhindert Kabelstörungen.
- **Vielseitige, kostengünstige Ausführung mit hohlem Handgelenk**
Die ausladende 3. Achse bietet besten Kabelschutz, einfache Wartung und geringere Systemkosten.
- **Integrierte Anschlüsse**
Standardmäßig jeweils acht Ein- und Ausgänge für Druckluft und Elektrizität.

Technische Daten

Roboter FANUC M-10iA/12

Maximale Traglast Handgelenk:	12 kg
Maximale Reichweite:	1420 mm
Achsen:	6
Wiederholgenauigkeit:	+/- 0,08 mm
Gewicht (Mechanik):	130 kg
Durchschnittl. Leistungsaufnahme:	1 kW
Schutzart Mechanik:	IP54 (Standard), IP55 (optional)
Steuerung:	R-30iB, Schaltschranktyp A (Standard), iPendant Touch

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit
Achse J1:	340° (360°)	230°/sec
Achse J2:	250°	225°/sec
Achse J3:	447°	230°/sec
Achse J4:	380°	430°/sec
Achse J5:	280° (380°)	430°/sec
Achse J6:	540° (720°)	630°/sec

() mit Hardware und/oder Softwareoptionen

Arbeitsbereich und Maße

