

YASKAWA

MOTOMAN SG400

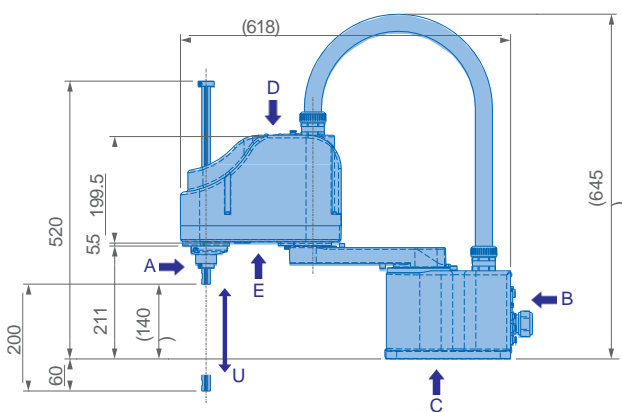
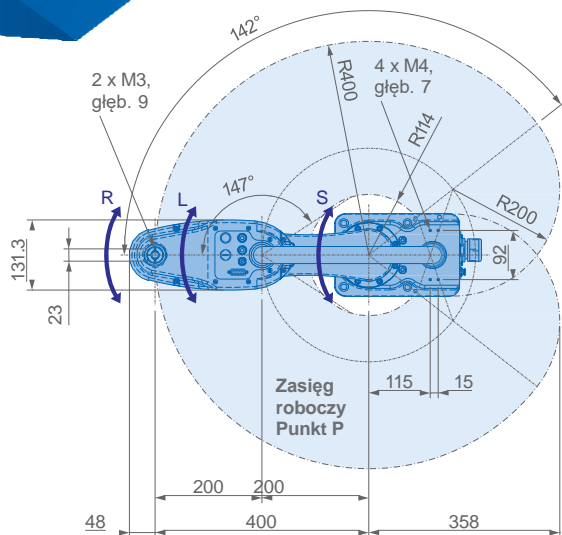
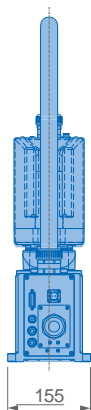
Pobieranie, pakowanie
i przenoszenie za pomocą serii SG

Solidny robot scara MOTOMAN SG400 charakteryzuje się szerokim zakresem ruchu dzięki swojej kompaktowej budowie. Jest on szczególnie przydatny w zastosowaniach, w których wymagana jest duża prędkość i dokładność, np. pobieraniu i pakowaniu, dozowaniu i podawaniu. Małe kontury zakłóceń umożliwiają współpracę robotów w ograniczonych przestrzeniach. Wewnętrzne okablowanie umożliwia niezawodny przebieg pracy i oszczędza rozległych prac konserwacyjnych. Robot SG400 jest sterowany przez kompaktowy i lekki kontroler YRC1000micro.

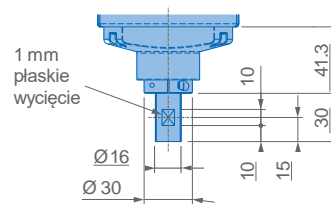


KLUCZOWE KORZYŚCI

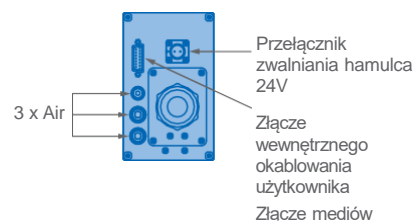
- Szybki, wydajny i niezawodny
- Szeroki zakres ruchu
- Kompaktowa i solidna konstrukcja
- Wewnętrzne okablowanie
- Wysoka powtarzalność i dokładność
- Idealne do zastosowań w ograniczonych przestrzeniach
- Łatwa integracja i wysoka dynamika
- Łatwa konserwacja



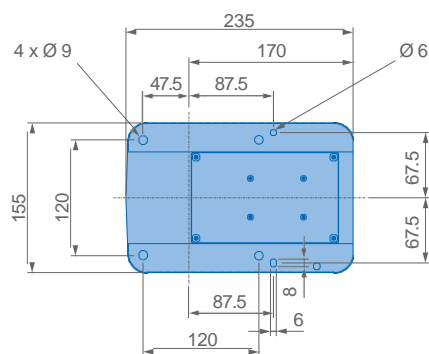
Widok A



Widok B



Widok C



Możliwość montażu: Podłoga

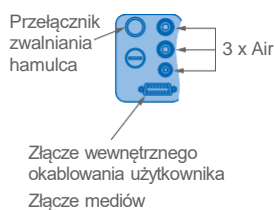


Maksymalne obciążenie użytkowe osi nadgarstka i dopuszczalna bezwładność osi R

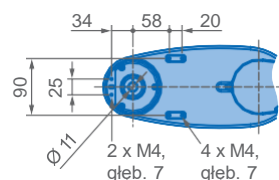
Należy upewnić się, że obciążenie (suma ręki i przedmiotu obrabianego) nie przekracza wartości podanych w tabeli.

Max. obciążenie [kg]	3
Dopuszczalna bezwładność osi R [kg · m ²]	0.06
Maks. dopuszczalna odległość mimośrodowa punktu środkowego masy [mm]	150

Widok D



Widok E



Specyfikacja SG400

Oś	Maksymalny zakres ruchu [°]	Prędkość maksymalna [°/sek.]	Moment obrotowy [Nm]	Dopuszczalny moment bezwładności [kg · m ²]	Kontrolowane osie	
					Maks. udźwig [kg]	Powtarzalność [mm]
S	±142	740	-	-	4	±0.01
L	±147	800	-	-	3	Maks. zasięg roboczy R [mm]
U	+200	1200 mm/sec.	-	-	-	400
R	±360	3000	-	0.06	-	Temperatura [°C]
					-	0 to +40
					-	Wilgotność [%]
					-	20 – 80
					-	Ciężar [kg]
					-	14
					-	Zasilanie, średnio [KVA]
					-	1