

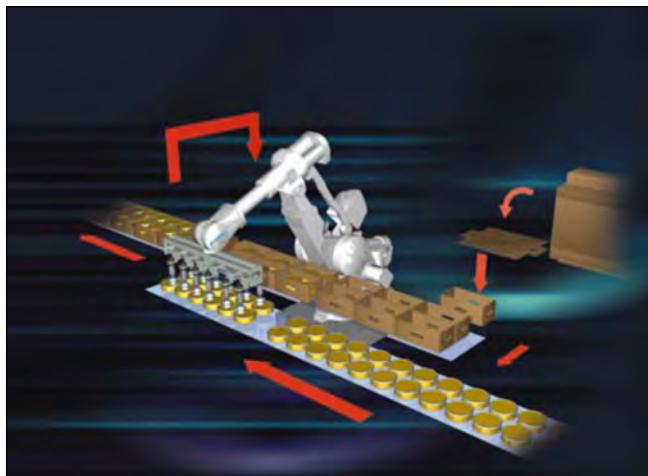


# MA-ROB 260

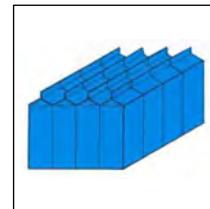
## UNIDAD ROBOTIZADA PICK & PLACE



## Características técnicas



La unidad MA-ROB-260 de control electrónico se ha diseñado para recoger e introducir una amplia gama de paquetes de distintas dimensiones en cajas o bandejas de distintos formatos. Potencia nominal máxima: 40 ciclos por minuto, en función del producto y de la aplicación.



Máquina tecnológicamente avanzada con configuración del brazo de cuatro ejes y conexión tipo paralelogramo articulado, que permite altas prestaciones y posicionamiento de absoluta precisión.

El robot se ha diseñado para aplicaciones que requieren alta flexibilidad, repetición precisa de los movimientos y cambio rápido del formato.



## Características de funcionamiento

<b>Productos manipulados</b>	Gable Top/Brick
<b>Producción (ejemplo)</b>	Desde 6.000 hasta 14.000 p/h + 20%
<b>Formatos cestos</b>	A. 3x4 B. 4x4 C. 2x5 D. 3x5 E. 4x5



El área operativa y la capacidad de transporte hacen este robot especialmente apto para la manipulación de pequeños paquetes agrupados.

- **Fiable - Alto tiempo de producción**
- **Rápido - Tiempos de ciclo breves**  
El diseño, optimizado para el embalaje en combinación con el control del movimiento, asegura tiempos cortos del ciclo de embalaje.
- **Preciso - Calidad constante de las piezas**  
El robot tiene la mejor precisión de su tipo y garantiza prestaciones adecuadas de seguimiento del transportador, lo que se traduce en una precisión excelente de pick and place.
- **Fuerte - Uso maximizado**  
El robot se ha optimizado para las aplicaciones de embalaje y combina lo compacto y la alta velocidad con una capacidad de carga útil de 30 kg.
- **Versátil - Flexible**  
Bajo en el peso y en la altura, el robot se adapta fácilmente a aplicaciones de líneas de embalaje compactas.

## Características de la máquina



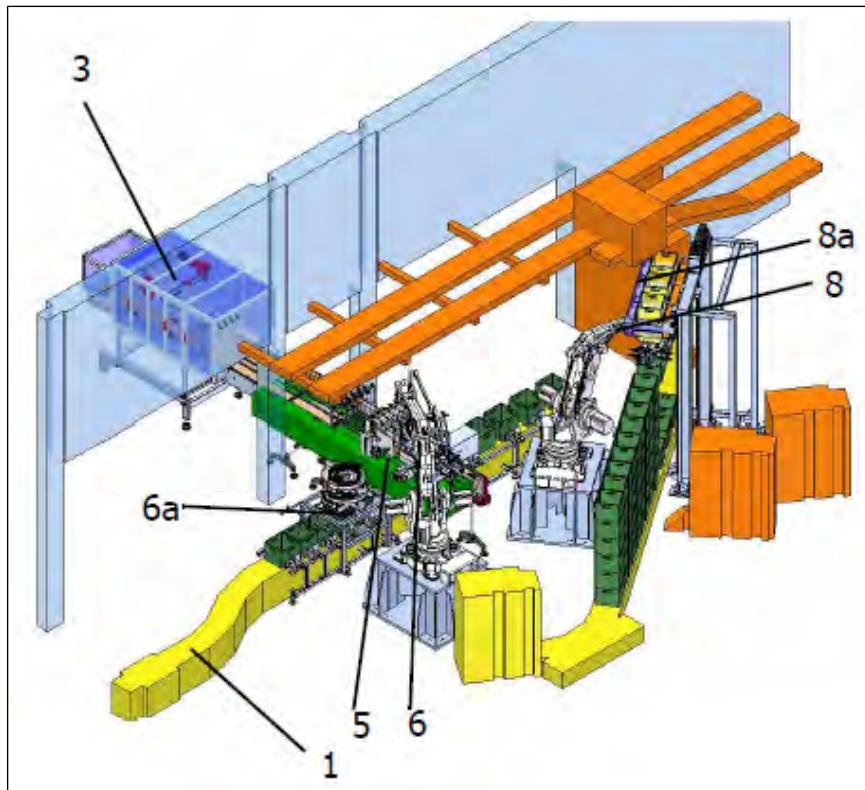
- El cabezal de toma, completo con dispositivos de seguridad, se ha diseñado en función del producto que hay que manipular y para la aplicación específica.
- Control electrónico intuitivo con fácil acceso a la interfaz del operador.
- Opcional: dispositivo de introducción interpliegue o divisores para botellas.

Máquina de dimensiones compactas diseñada con una ocupación de espacio mínima, que ofrece el método más sencillo para la entrada del producto.

Opciones personalizadas pueden diseñarse a petición de los interesados.

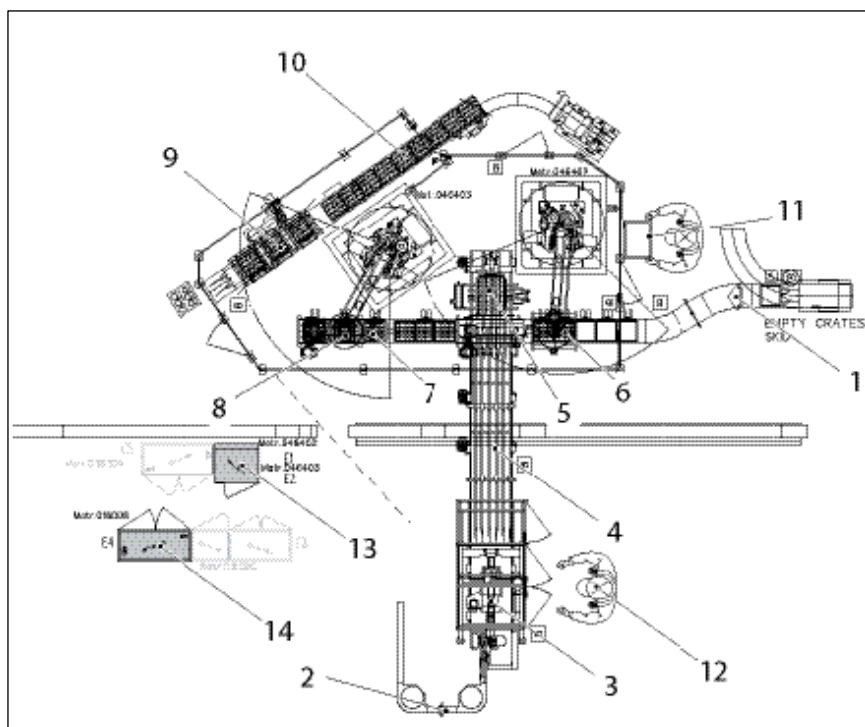


## Ciclo de trabajo



### Ciclo de trabajo de la llenadora de cestos

- Las cajas vacías alcanzan la estación del robot en los transportadores (1).
- Los productos en entrada se cargan en los transportadores (2) y luego en el desviador (3).
- El desviador (3) distribuye los productos entre las cuatro líneas de entrada (4).
- Los productos se envían al área de elaboración y recolección (5).
- Despues de haber completado la formación, el robot (6) baja y recoge todos los productos.
- Despues de haber recolectado los productos, durante el movimiento de levantamiento y desplazamiento hacia la zona de depósito, el cabezal se distancia de forma de separar las dos formaciones que hay que depositar.
- El cabezal se posiciona en la zona (6a) arriba de las dos cajas vacías y deposita el producto en las cajas.



## Datos máquina

### Especificaciones técnicas

Versión robot	Brazo (m)	Capacidad levantamiento (kg)
MA-ROB 260	1.56	30
Número de ejes 4		
Clase de protección IP67		
Señal integrado	3 polos 50 VDC; 10 polos, 250 VAC	
Conexión neumática	1/3 tubo, max 8 bar	
Controlador	IRC5 cabina simple, IR5 cabina doble, IRC5 cuadro a bordo	

### Rendimiento (en acuerdo ISO 9283)

Repetibilidad de la posición (mm)	
MA-ROB 260	0.1

### Características técnicas

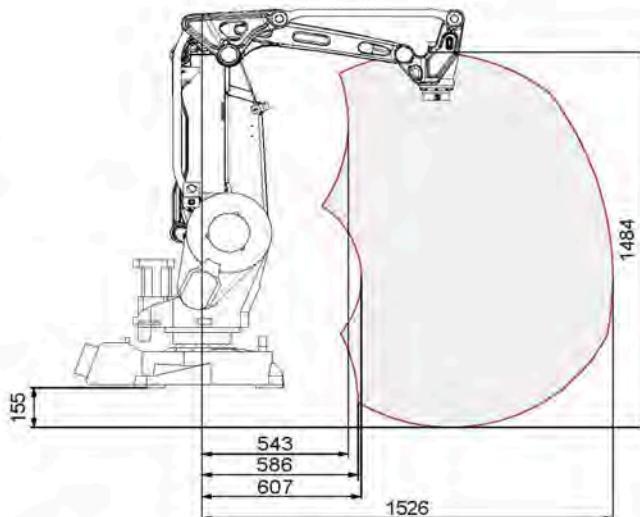
Físicas	
Dimensiones base robot	723 x 600 mm
Altura	1493 mm
Peso	340 kg
Medio ambiente	
Temperatura	+5°C (41°F) to +45°C (113°F)
Humedad relativa	Max. 95%
Ruido	Max 70 dB (A)
Seguridad	Círculo dobles con supervisión, paradas de emergencia y funciones de seguridad, dispositivo de habilitación de tres posiciones
Emisiones	
EMC/EMI blindado	

Los datos y las dimensiones pueden modificarse sin previo aviso.

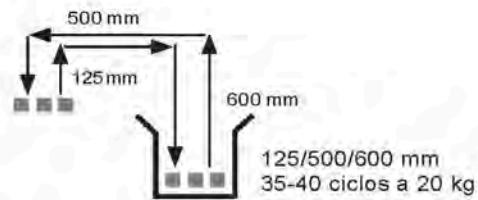
### MA-ROB 260

Ejes	Condiciones térmica	Max velocidad
1	+180° a -180°	153°/ s
2	+85° a -28°	175°/ s
3	+119° a -17°	153°/ s
6	+400° a -400°	342°/ s

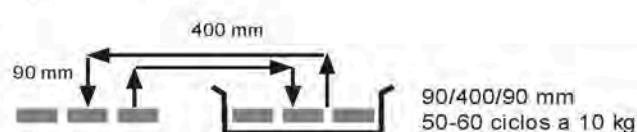
### MA-ROB260, zona de trabajo



### Ciclo



### Ciclo



## Disposición máquina

