

MOTOMAN HC10DTFP

« **Human-Collaborative Robot** » pour les environnements sensibles
6 Capteurs d'Effort Intégrés
avec faisceau interne pour les câbles



POINTS FORTS

Simple d'utilisation

- Programmation simplifiée grâce au "Smart Pendant" (incluant le "Smart Frame" et le guidage manuel)
- Boîtiers de programmation avec interrupteur de validation standard à 3 positions
- Programmation assistée pour les applications et accessoires
- Ecosystème de produits partenaires Plug & Play
- Bride ISO pour une connexion facile des accessoires
- Logiciel de simulation "MotoSim EG VRC" de Yaskawa

Sécurité intelligente

- Certification PL d Cat. 3 avec 25 fonctions de sécurité "hardware" et "software"
- Capteurs de couple haute résolution dans chaque axe
- Unité de sécurité facile à configurer (définition précise des plages et enveloppes du manipulateur et préhenseur)
- Fonction de dégagement et fonction anti-pincement
- Fonction "Pushback" pour repousser le robot en cours de fonctionnement

Conception industrielle pour un fonctionnement hybride

- Revêtement adapté pour le nettoyage dans les environnements de travail sensibles
- Graisse de qualité alimentaire
- Classe de protection IP67 avec joints de haute qualité
- Fonte d'aluminium robuste mais légère
- Servomoteurs puissants 200 V de fabrication Yaskawa
- Faisceau interne pour passage des câbles (puissances, codeurs, capteurs d'effort)
- Calibration automatique
- Axes à grande vitesse
- Contrôleurs industriels YRC1000 et YRC1000micro

Le MOTOMAN HC10DTFP est le cobot idéal pour une utilisation dans des environnements aux conditions spécifiques tels que les industries agroalimentaire et pharmaceutique. Il est doté d'un revêtement de surface spécial permettant son nettoyage et sa désinfection avec des produits d'entretien courants, et également doté de graisse alimentaire qui répond aux exigences élevées de l'industrie agroalimentaire. Le bras du robot est étanche à l'eau et à la poussière (IP67 -DIN EN 60529). Grâce à une charge utile de 10 kg et une portée maximale de 1 379 mm, ce cobot couvre une très large gamme d'applications et offre une excellente précision de répétabilité. La bride ISO et les assistants de configuration simplifient notamment l'installation des préhenseurs. Grâce aux capteurs de couple intégrés dans chaque axe, le robot peut être utilisé dans le cadre d'une collaboration avec l'opérateur sans aucune barrière de protection.

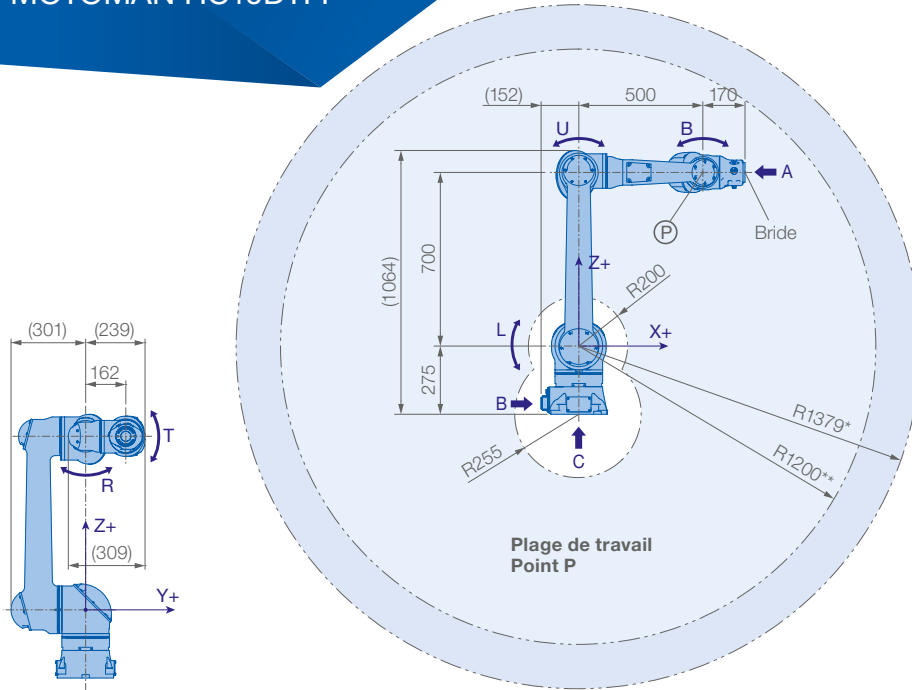
La série de robots MOTOMAN HC de Yaskawa a été développée pour faciliter l'automatisation des processus grâce à la robotique. En plus de proposer une programmation simplifiée grâce à la fonction de guidage manuel (boîte à boutons installée au poignet du robot), des tutoriels en ligne et des logiciels de conception web facilitent les premiers pas en matière de robotique.

Le boîtier de programmation "Smart Pendant", de type tablette tactile, est très pratique et vous guide de manière intuitive à travers les différentes étapes, de la programmation à la configuration des réglages de sécurité, et les différents menus qui vous fournissent une parfaite vue d'ensemble de votre application. Après avoir connecté le robot et tous ses composants, il suffit ensuite de le configurer et vous êtes prêts à commencer son utilisation.

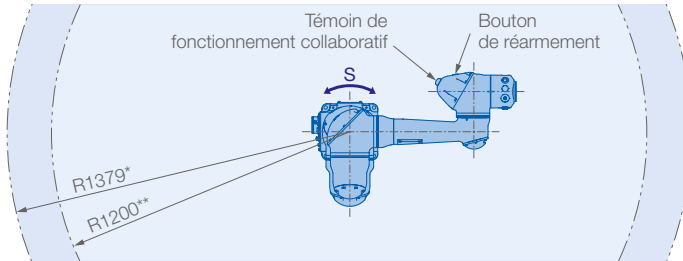
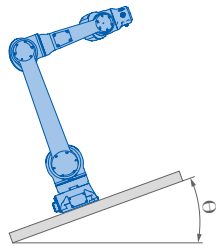
Fournis par Yaskawa ou par nos partenaires, de nombreux accessoires sont compatibles et facilitent la mise en place d'installations robotiques pour de nombreuses applications.

Contrôlé avec
YRC1000

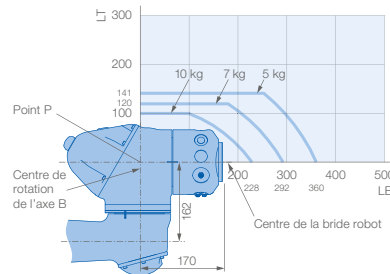
Contrôlé avec
**YRC1000
micro**



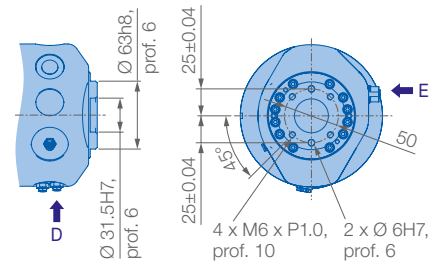
* Portée absolue : du centre de rotation de l'axe S/L au centre de la bride robot
 ** Portée effective : du centre de rotation de l'axe S/L au Point P



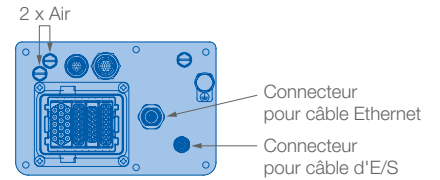
Charge admissible au poignet



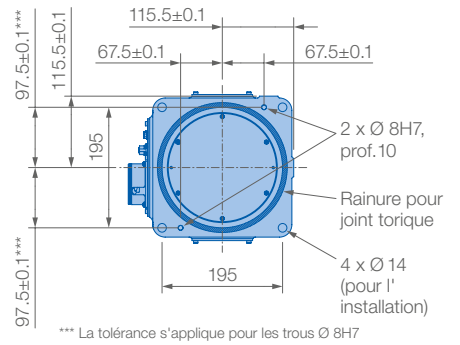
Vue A



Vue B



Vue C

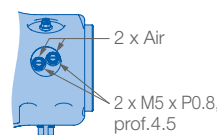


*** La tolérance s'applique pour les trous Ø 8H7

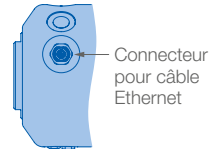
Options de montage : sol, plafond, mur, incliné*
 Indice de Protection : IP67

* Conditions d'angle de l'axe S - voir tableau ci-contre

Vue D



Vue E



Angle de montage θ [deg.]	Plage de mouvement de l'axe S [deg.]
$0 \leq \theta \leq 25$	pas de limite
$25 < \theta \leq 30$	± 60 max.
$30 < \theta \leq 40$	± 45 max.
$40 < \theta$	± 30 max.

Spécifications HC10DTFP					
Axe	Amplitude maximale de mouvement [°]	Vitesse maximale [°/sec.]	Couple autorisé [Nm]	Moment d'inertie autorisé [kg · m ²]	Axes contrôlés
S	± 210	130	-	-	6
L	± 180	130	-	-	Charge admissible max. [kg]
U	± 290	180	-	-	Répétabilité [mm]
R	± 210	180	27,4	0,78	Plage de travail R max. [mm]
B	± 180	250	27,4	0,78	Température [°C]
T	± 210	250	9,8	0,1	Humidité [%]
					Poids [kg]
					Alimentation élec. moyenne [kW]

*Portée absolue : du centre de rotation de l'axe S/L au centre de la bride robot ** Portée effective : du centre de rotation de l'axe S/L au Point P

YASKAWA France

Division Robotique
 Parc d'activités de la Forêt
 5 chemin des Fontenelles
 44140 Le Bignon, France

+33 (0)2 40 13 19 19
 info.fr@yaskawa.eu.com
 www.yaskawa.fr

Flyer HC10DTFP
 02-2022