

# MOTOMAN MPO10

Türöffner



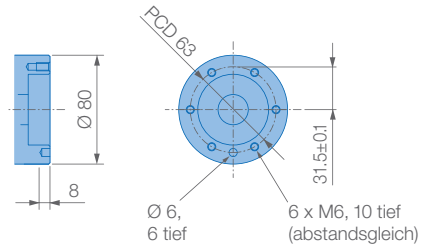
Der MOTOMAN MPO10 ist ein kompakter Türöffner-Manipulator mit 3 Bewegungsachsen. Ausgerüstet mit einem (optionalen) Türöffnerhaken wird er dazu verwendet, während des Lackiervorgangs Karosserie-Türen zu öffnen, in Position zu halten und wieder zu schließen. Der Hubbereich beträgt 350 mm und ist damit auch für Lackierstraßen mit vielen Karosserievarianten und SUV-Karosserien geeignet. Das Basisgehäuse ist sehr flach, um dem Lackierroboter das Überfahren zu ermöglichen, und kann wahlweise seitlich oder links bzw. rechts längs zur Karosserie angeordnet werden, wobei der Arbeitsbereich der Drehachsen entsprechend verstellbar, und die Kabelführung von 3 Seiten möglich ist. Das Gehäuse besitzt Wartungsöffnungen und kann aufgrund abgerundeter Ecken und glatten Flächen einfach gereinigt werden.

Optional ist ein Türöffnerhaken mit integriertem Kraftsensor erhältlich, der den Kraftverlauf beim Öffnen und Schließen der Tür überwacht, Rastpunkte sowie Fehler beim Öffnen der Tür erkennt und damit die Prozesssicherheit der Lackieranlage verbessert.

## VOORTEILE IM ÜBERBLICK

- Bauart: 3-Achs-Kinematik (2 Dreh- und 1 Hubachse)
- 3 elektrisch angetriebene Servoachsen mit absolutgenauen Pulscodern
- Arbeitsbereiche der Drehachsen konfigurierbar als S-, L- oder R-Typ
- Max. Traglast: 10 kg (abhängig von Pose/Ausladung)
- Max. Reichweite: 1400 mm
- Max. Hub: 350 mm
- Max. Drehmoment: 27 Nm
- Wiederholgenauigkeit: unter  $\pm 0,15$  mm
- Gewicht (nur Manipulator): 350 kg
- Ex-Schutz: ATEX II 2 G Ex ib px IIB T4 Gb, Ta = 0 bis 40°C

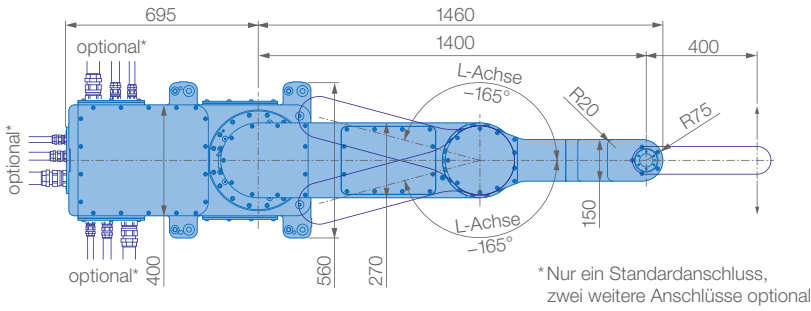
Ansicht A



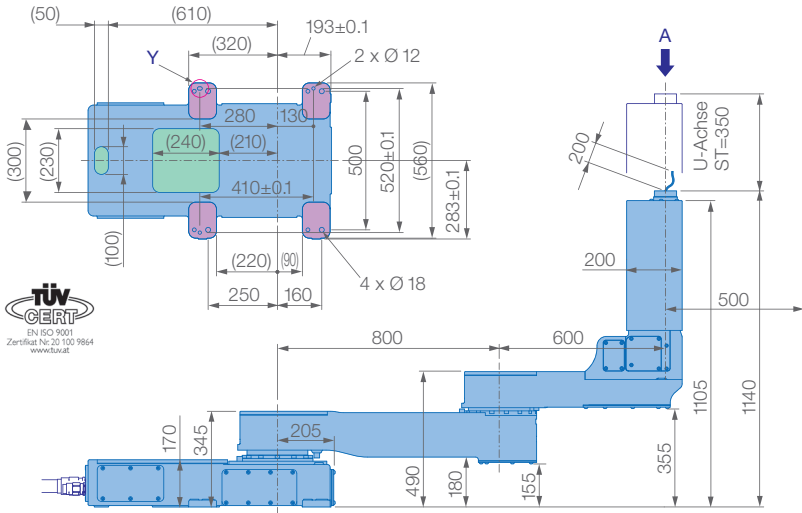
Detail Y



Montagemöglichkeit: Boden  
Schutzklasse: IP4x



\*Nur ein Standardanschluss, zwei weitere Anschlüsse optional



**ATEX Kategorie 2: (MPO10-Cxx)**  
 Ex II 2 G Ex ib pxb IIB T4 Gb  
 Ta = 0°C bis 40°C  
 CE 0408

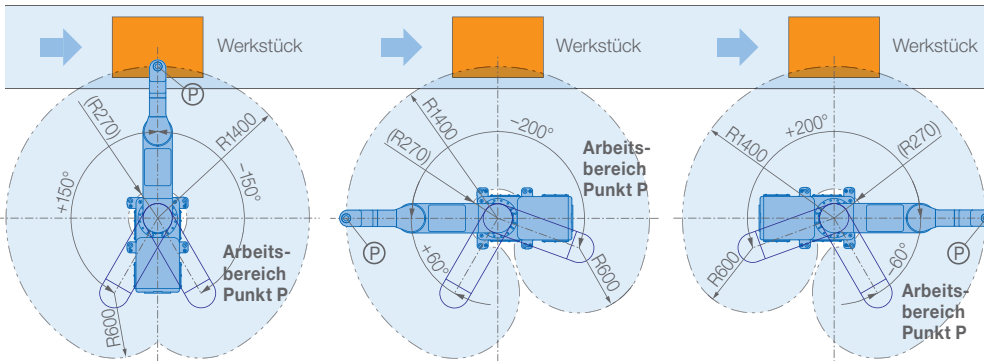
**ATEX Kategorie 3: (MPO10-Fxx)**  
 Ex II 3 G D Ex na h IIC T4 Gc  
 Ex to h IIIC T135°C Dc  
 Ta = 0°C bis 40°C  
 CE

**Hinweis zu Roboter in ATEX Kategorie 2:** Verfügt über eine zusätzliche Luftspüleinheit am Roboter oder in der Nähe (max. 20 m) und einen halben Aufbauschrank zur Steuerung der Luftspüleinheit.

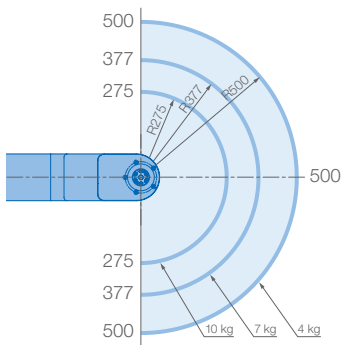
Standard (S-Typ)

(R-Typ)

(L-Typ)



Max. Traglast am Flansch



\* Werkzeug

	Maximales Drehmoment* [Nm]	Maximales Trägheitsmoment [kg · m²]
Flansch	27	1

Technische Daten MPO10

Achsen	Maximaler Arbeitsbereich [°]	Maximale Geschwindigkeit [°/sec.]	Anzahl gesteuerter Achsen	3
S (S-Typ)	±150	130	Max. Traglast [kg]	10
S (R-Typ)	+60/-200	130	Wiederholgenauigkeit [mm]	±0,15
S (L-Typ)	+200/-60	130	Max. Arbeitsbereich R [mm]	1400
L	±165	130	Zulässige Temperatur [°C]	0 to +40
U	0 - 350 mm	500 mm/sec.	Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]	20 - 80
			Gewicht des Roboters [kg]	350
			Mittlere Anschlußleistung [KVA]	1,25

YASKAWA Europe GmbH

Robotics Division  
Yaskawastraße 1  
85391 Allershausen

Tel. +49 (0) 8166 90-0  
robotics@yaskawa.eu.com  
www.yaskawa.eu.com

YR-MPO00010-00  
C-03-2019, A-Nr. 182144