

MOTOMAN HD8

Industrieroboter im Hygienic Design



Die neuen 6-achsigen Hochleistungsroboter der MOTOMAN HD-Serie wurden in Zusammenarbeit mit dem Fraunhofer-Institut für Produktionstechnik und Automatisierung IPA speziell für den Einsatz in Hygiene- und Reinraumumgebungen konzipiert.

Mit ihrem modernen Design erfüllt die HD-Serie die strengen Maßstäbe für Anwendungen in den Bereichen Lebensmittel, Life Sciences, Laborautomatisierung, Medizin und Pharma.

Diese Robotermodelle eignen sich hervorragend für Labor-, Feucht- und Reinraum-Umgebungen, sind einfach zu reinigen und beständig gegen gängige Desinfektionsmittel und -maßnahmen.

Das Produkt ist mit intuitivem Smart Pendant oder konventionellem Teach Pendant bedienbar.

Als MOTOMAN-Produkt garantiert der HD8-Roboter höchsten industriellen Qualitätsstandard und Zuverlässigkeit für viele Jahre im 24/7-Betrieb.

VORTEILE IM ÜBERBLICK

Neben der Eignung für den Einsatz in Hygienebereichen bis zur höchsten Reinraumklasse GMP-Klasse A nach EHEDG, EN 1672-2 und ISO 14159 hat HD8 auch die Reinraumklasse 4 nach ISO 14644-1, gemäß den in ISO 14644-14 definierten Mess- und Bewertungsverfahren.

- Hygienic Design: Geschlossenes Gehäuse, keine vorstehenden Schrauben
- Roboteranschlüsse an der Unterseite
- Innenliegende Medienführung inkl. Ethernet-Anschlüsse
- Hygienegerechter Flansch mit O-Ring-Nut und Achsen
- Sehr geringe Partikelemission
- Lebensmitteltaugliches Schmierfett
- Schutzklasse IP69K

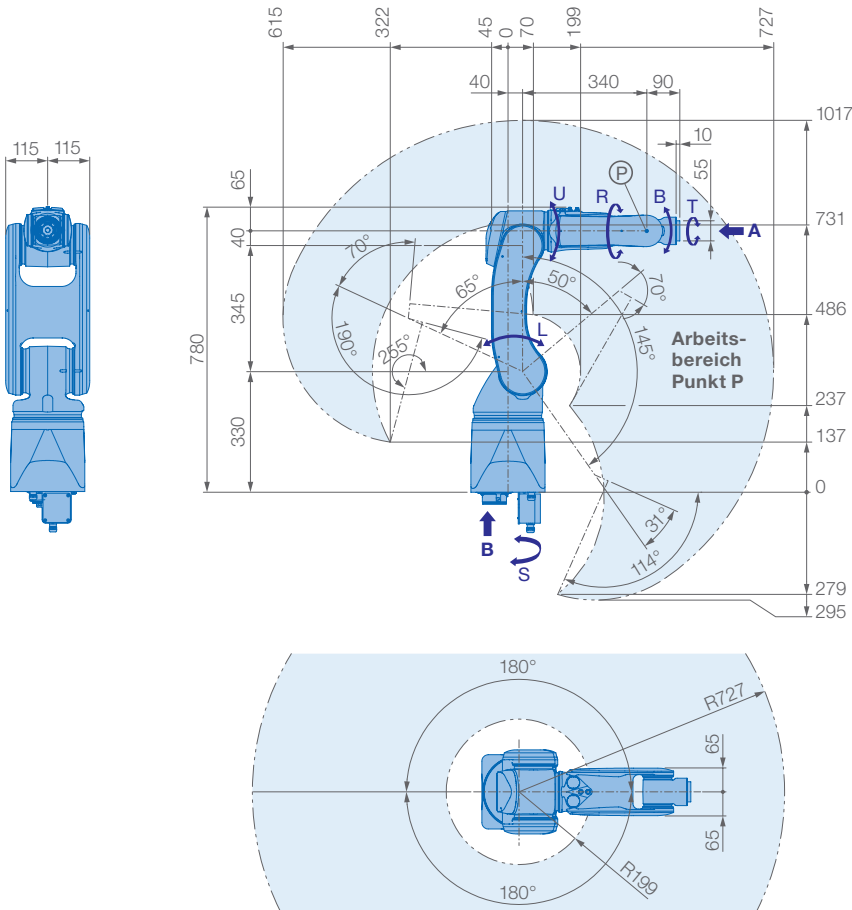
REINIGUNGSFÄHIGKEIT

- Speziallackierung mit ausgezeichneter mechanischer und chemischer Beständigkeit
- FDA-zertifizierte Oberflächenmaterialien
- Antimikrobielle, glatte Oberfläche
- Spezielle Dichtungen und Design der Roboterachsen

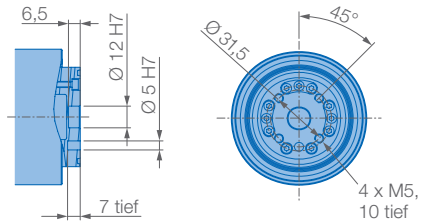


ZERTIFIZIERUNGEN:

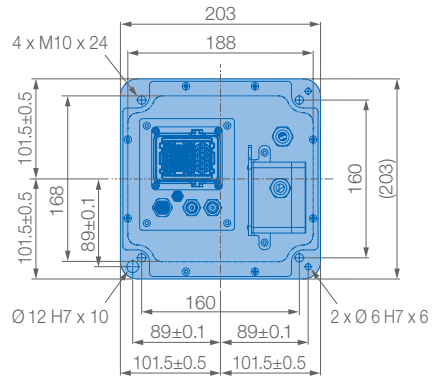
- GMP konform: Klasse A
- ISO 14644-1, Reinraumklasse 4
- EN 1672-2:2005+A1:2009



Ansicht A

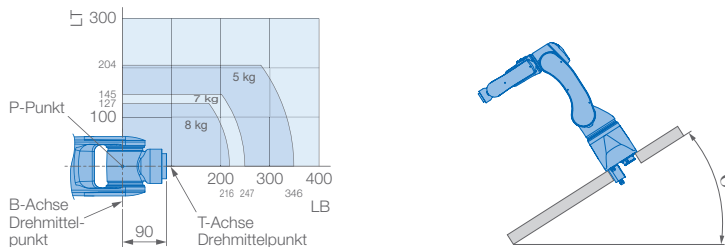


Ansicht B



Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand, geneigt*
 IP-Schutzklasse: IP69K
 Option: Reinraumklasse 4
 * Geneigte Montage unter Berücksichtigung des Winkels, siehe Tabelle unten

Traglastdiagramm



Roboter-Neigungswinkel θ [Grad]	S-Achsen-Arbeitsbereich [Grad]
$0 \leq \theta \leq 30$	± 180 max. Neigungswinkel (keine Beschränkung)
$30 < \theta \leq 35$	± 60 max. Neigungswinkel
$35 < \theta \leq 45$	± 45 max. Neigungswinkel
$45 < \theta$	± 30 max. Neigungswinkel

Technische Daten HD8						
Achsen	Maximaler Arbeitsbereich [°]	Maximale Geschwindigkeit [°/s]	Maximales Drehmoment [Nm]	Maximales Trägheitsmoment [kg · m ²]	Anzahl gesteuerter Achsen	6
S	± 180	455	-	-	Max. Traglast [kg]	8
L	+145/-65	385	-	-	Wiederholgenauigkeit [mm]	$\pm 0,02^*$
U	+190/-70	520	-	-	Max. Arbeitsbereich R [mm]	727
R	± 190	550	17	0,5	Zulässige Temperatur [°C]	0 bis +45
B	± 135	550	17	0,5	Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]	20 – 80
T	± 360	1000	10	0,2	Gewicht des Roboters [kg]	45
					Mittlere Anschlußleistung [kVA]	1**

* Entspricht ISO 9283 ** Variiert je nach Anwendung und Bewegungsmuster Hinweis: SI-Einheiten werden für Spezifikationszwecke genutzt.

Robotics Division
 YASKAWA Europe GmbH
 Yaskawastraße 1
 85391 Allershausen
 Tel. +49 (0) 8166/90-0
 Fax +49 (0) 8166/90-103
 robotics@yaskawa.eu
 www.yaskawa.eu

**YASKAWA Headquarters
 Academy und Vertriebsniederlassung**
 YASKAWA Europe GmbH
 Philipp-Reis-Straße 6
 65795 Hattersheim am Main
 Tel. +49 (0) 6196/77725-0
 Fax +49 (0) 6196/77725-39

Alle Zeichnungsmaße in mm. Technische Änderungen vorbehalten. Maßstäbliche Daten können unter robotics@yaskawa.eu angefordert werden.

YR-1-06VXM8-A00 · C-07-2024, A-Nr. 231037

