

MOTOMAN HD8

Industrieroboter im Hygienic Design



Die neue MOTOMAN-HD-Serie:

6-achsige Hochleistungsroboter
speziell entwickelt für Hygiene- und
Reinraumumgebungen

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

- 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

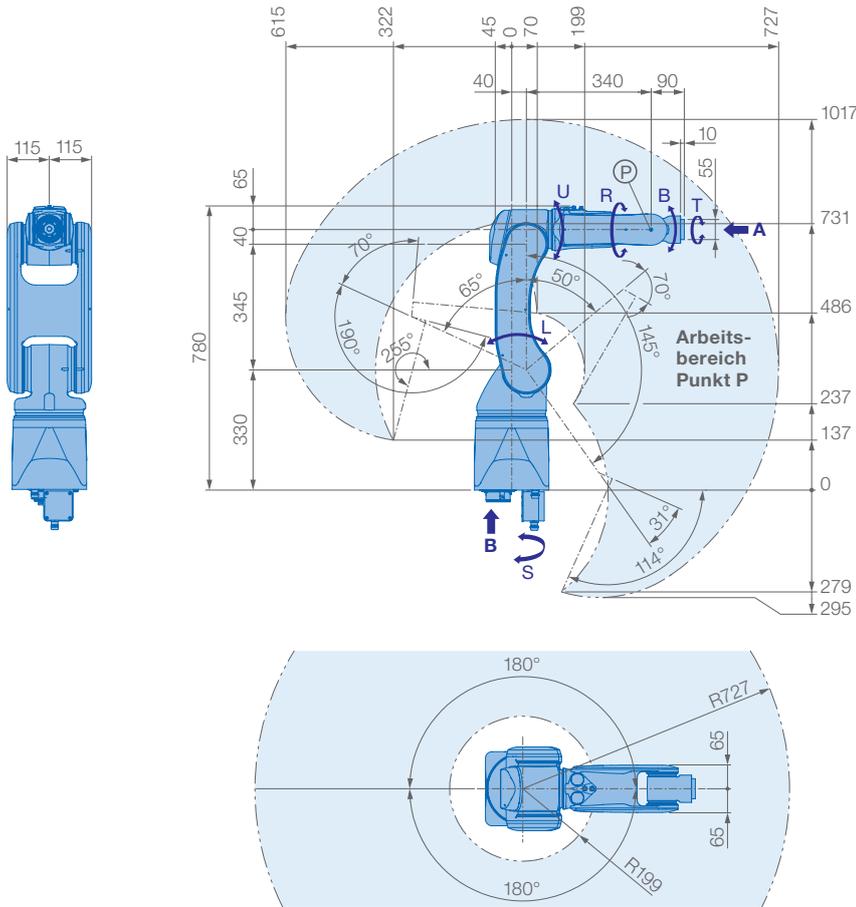
REINIGUNGSFÄHIGKEIT

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

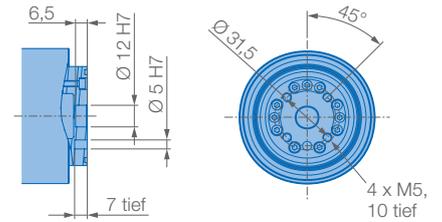
New generation
Sigma-7

Controlled by
YRC1000

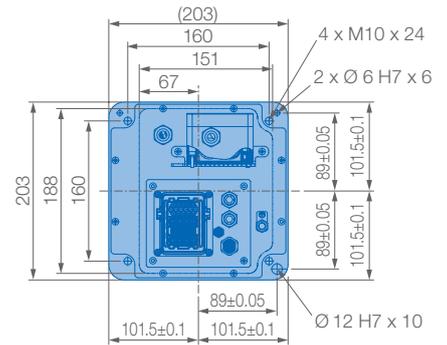
Controlled by
**YRC1000
micro**



Ansicht A



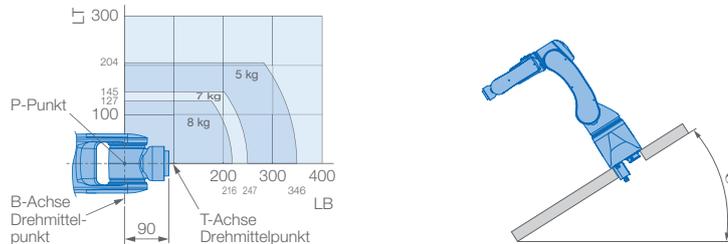
Ansicht B



Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand, geneigt*
IP-Schutzklasse: IP69K

* 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.

Yaskawa Europe GmbH

Robotics Division
Yaskawastraße 1
85391 Allershausen

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



YR-1-06VXM8-A00
B-02-2024, A-Nr. 231037