

# MOTOMAN PL190-100

Palettisation haute performance avec la série PL



Grâce à sa rapidité, le MOTOMAN PL190-100 à 4 axes atteint des performances de pointe avec plus de 2000 cycles par heure pour la palettisation de boîtes, de cartons et de sacs pour l'emballage de fin de ligne ou de logistique.

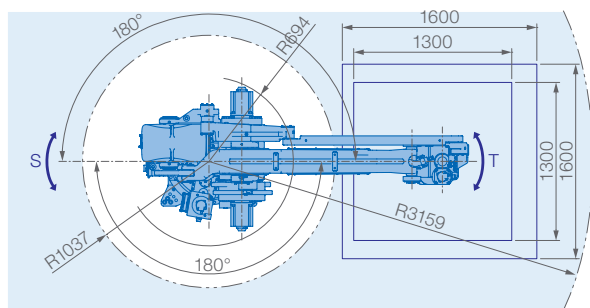
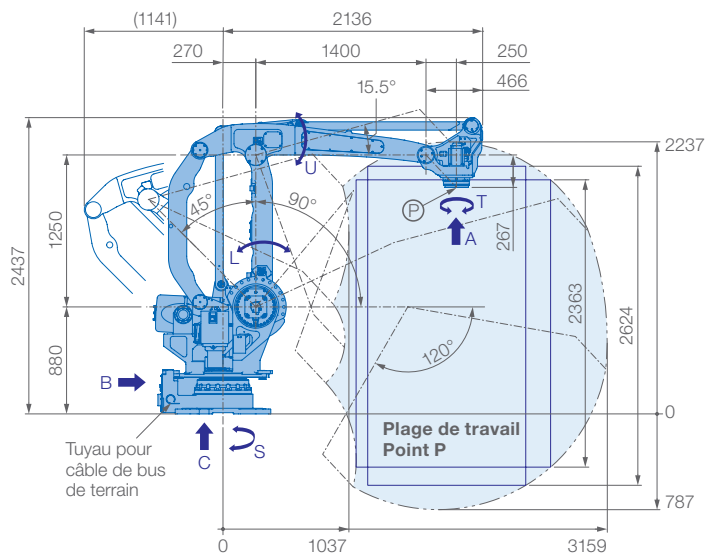
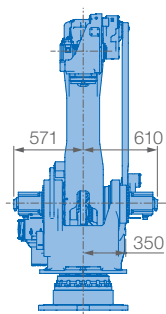
La configuration spécifique des moteurs et la mécanique finement ajustée garantissent des accélérations maximales pour des temps de cycle encore plus rapides, avec une charge utile élevée de 100 kg. Grâce à une plage de travail de 3159 mm et une grande hauteur d'empilement de plus de 2600 mm, le MOTOMAN PL190-100 permet une utilisation polyvalente pour tous les types d'applications de palettisation.

Le robot MOTOMAN PL190-100 est très compact et ne nécessite pas de contrepoids pour permettre son équilibrage. Il se caractérise également par sa faible hauteur, son design fin et son faible encombrement. Le faisceau de câbles pour les systèmes de préhension et capteurs peut être acheminé à l'intérieur du bras, des axes du robot et du poignet à arbre creux, de façon à être protégé et éviter toute collision.

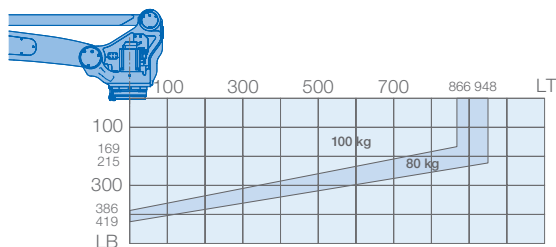
Le MOTOMAN PL190-100 est équipé des servomoteurs Sigma-7 de Yaskawa, économes en énergie, ainsi que du contrôleur compact haute performance YRC1000. L'idéal est également de le combiner avec la carte de sécurité avancée (FSU) proposée en option pour protéger les zones de travail, ou bien avec MotoLogix© pour une programmation facilitée du robot par automate via des blocs fonction.

## POINTS FORTS

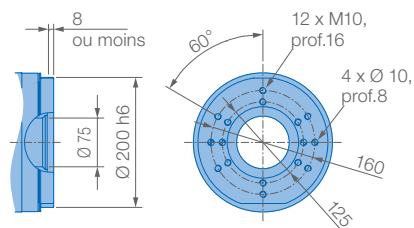
- Performances élevées en termes de temps de cycle : > 2000 cycles/heure avec charge utile maximale (Standard de mouvement : 400 mm - 2000 mm - 400 mm)
- Nouveaux servomoteurs Sigma-7 : accélérations, vitesse et efficacité énergétique élevées
- Charge utile élevée : jusqu'à 100 kg
- Grande plage de travail : 3159 mm
- Conception compacte et mince, pas de mouvement de balancier dû au contrepoids
- Acheminement interne des câbles
- Fonction de sécurité avancée (FSU) avec le contrôleur YRC1000
- Programmable par automate via blocs de fonction avec l'interface MotoLogix
- Poignet étanche à la poussière et aux liquides (IP54/67)



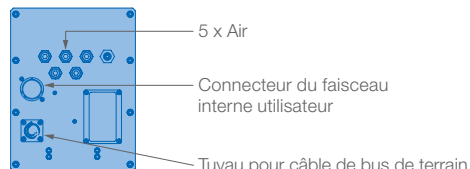
### Charge admissible au poignet



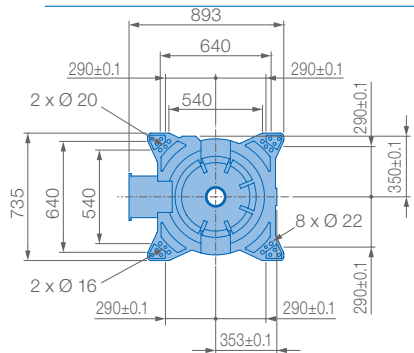
### Vue A



### Vue B



### Vue C



Option de montage : sol  
 Indice de protection : IP54 (corps), IP67 (poignet)



Spécifications PL190-100						
Axes	Amplitude maximum du mouvement [°]	Vitesse maximale [°/s]	Couple autorisé [Nm]	Moment d'inertie autorisé [kg · m²]	Axes contrôlés	
					Charge admissible max. [kg]	100
S	±180	140	-	-	Répétabilité [mm]	±0,05
L	+90/-45	145	-	-	Plage de travail R max. [mm]	3159
U	+15,5/-120	145	-	-	Température [°C]	0 à +45
R	-	-	-	-	Humidité [%]	20 – 80
B	-	-	-	-	Poids [kg]	1680
T	±360	420	-	48	Alimentation élec. moyenne [kVA]	9,5