

MOTOMAN HC10DTP Classic

« **Human-Collaborative Robot** »
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

- Fonte d'aluminium robuste mais légère
- Faisceau interne pour passage des câbles (puissances, codeurs, capteurs d'effort)
- Calibration automatique
- Axes à grande vitesse
- Contrôleurs industriels YRC1000 et YRC1000micro

Le cobot MOTOMAN HC10DTP Classic est le modèle d'entrée de gamme idéal pour automatiser votre production. Avec une charge utile de 10 kg et une portée de 1 379 mm, ce cobot est particulièrement adapté pour les opérations de manipulation telles que la palettisation, l'emballage ou le pick & place.

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.

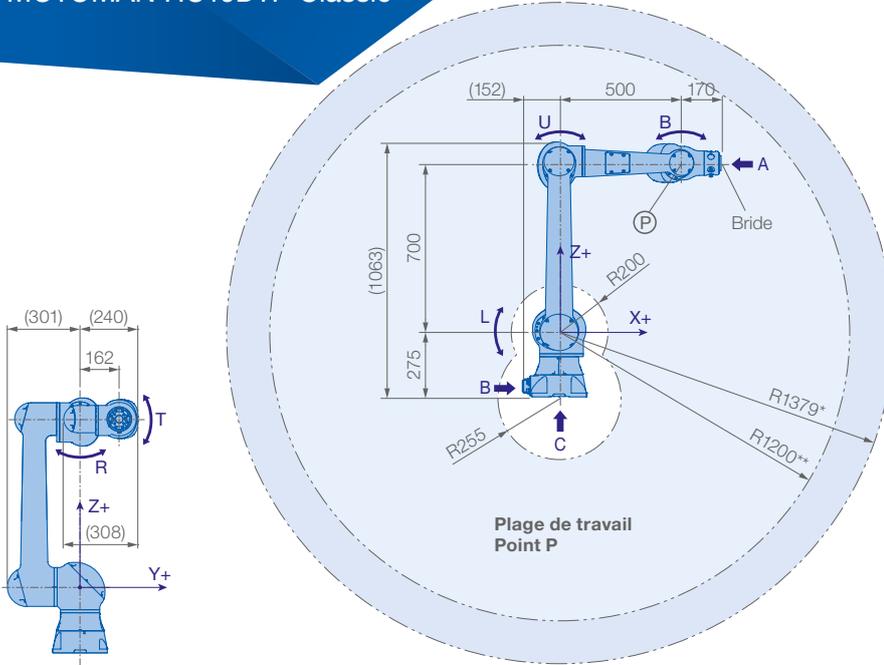
Le boîtier de programmation "Smart Pendant", de type tablette tactile, est très pratique et vous guide de manière intuitive à travers les différentes étapes, de la programmation à la configuration des réglages de sécurité, et les différents menus qui vous fournissent une parfaite vue d'ensemble de votre application.

Les programmes du robot peuvent être créés soit avec le "Smart Pendant" à l'aide des boutons de guidage manuel de la bride du cobot, soit grâce au "Teach Pendant" pour les tâches plus complexes.

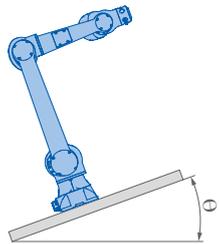
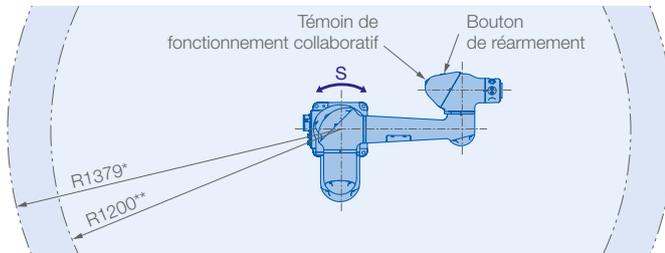
Une large gamme de produits Yaskawa sont compatibles, ainsi qu'un écosystème complet de produits partenaires Plug & Play, et facilitent la mise en œuvre de divers systèmes dans de nombreux domaines d'application. La bride ISO et les assistants de configuration simplifient notamment l'installation des 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.

Contrôlé avec
YRC1000

Contrôlé avec
**YRC1000
micro**

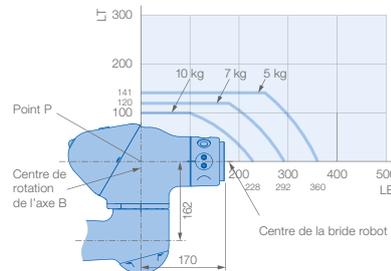


* Portée absolue : du centre de rotation de l'axe S/L au centre de la bride robot
 ** Portée effective : du centre de rotation de l'axe S/L au Point P

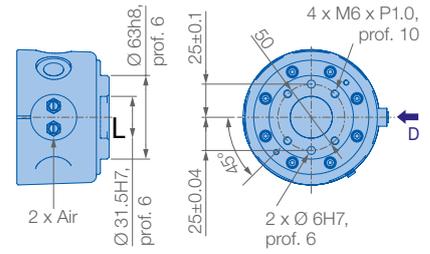


| Angle de montage θ [deg.] | Plage de mouvement de l'axe S [deg.] |
|----------------------------------|--------------------------------------|
| $0 \leq \theta \leq 60$ | pas de limite |
| $60 < \theta$ | ± 60 max. |

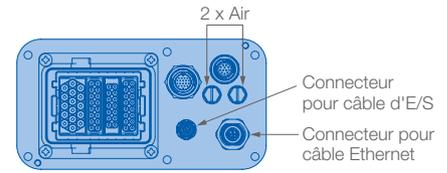
Charge admissible au poignet



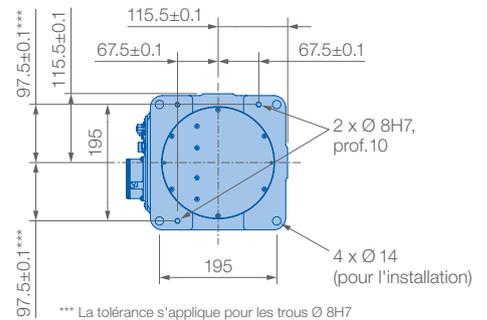
Vue A



Vue B



Vue C



Options de montage : sol, plafond, mur, incliné*
 Indice de Protection : IP20

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

Vue D



| Spécifications HC10DTP Classic | | | | | | |
|--------------------------------|-------------------------------------|---------------------------|----------------------|--|---------------------------------|--------------|
| Axe | Amplitude maximale de mouvement [°] | Vitesse maximale [°/sec.] | Couple autorisé [Nm] | Moment d'inertie autorisé [kg · m ²] | Axes contrôlés | 6 |
| S | ± 210 | 130 | – | – | Charge admissible max. [kg] | 10 |
| L | ± 180 | 130 | – | – | Répétabilité [mm] | $\pm 0,05$ |
| U | ± 290 | 180 | – | – | Plage de travail R max. [mm] | 1379*/1200** |
| R | ± 210 | 180 | 27,4 | 0,78 | Température [°C] | 0 à +40 |
| B | ± 180 | 250 | 27,4 | 0,78 | Humidité [%] | 20 – 80 |
| T | ± 210 | 250 | 9,8 | 0,1 | Poids [kg] | 48 |
| | | | | | Alimentation élec. moyenne [kW] | 1,0 |

*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 HC10DTP Classic
 02-2022