

# MOTOMAN MH24

Handling & Allgemeine Applikationen  
mit der MH-Serie



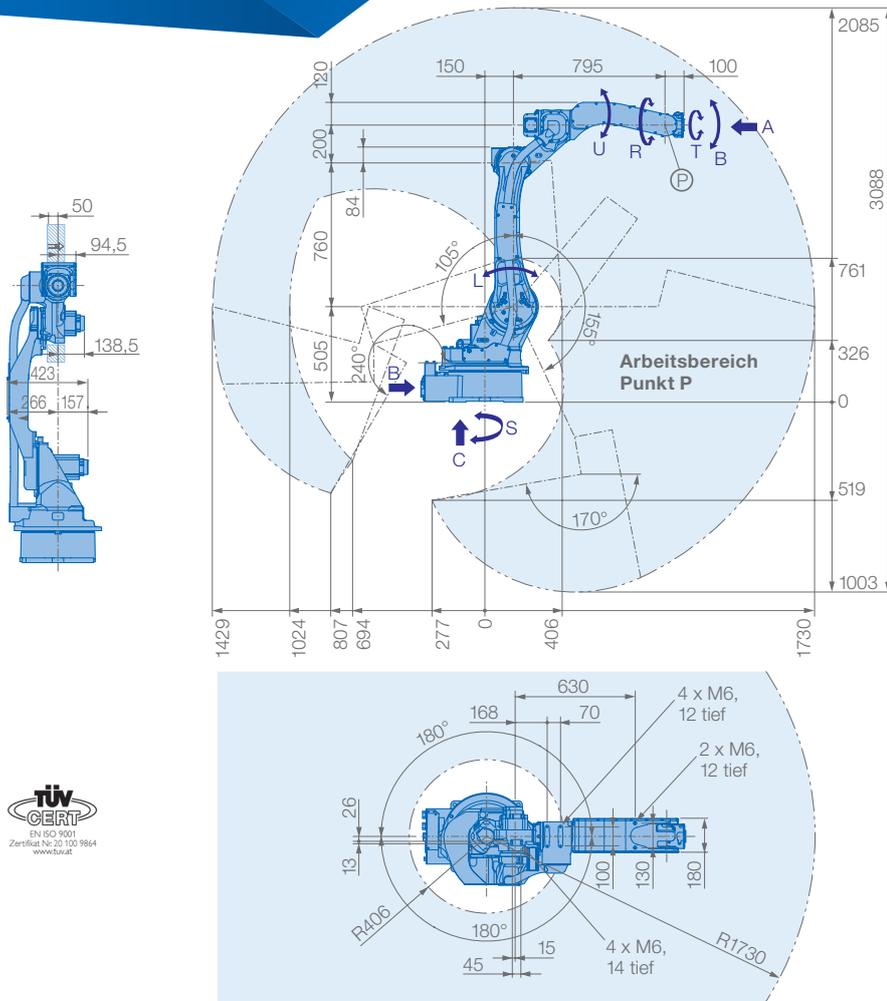
Der 6-achsige Hochgeschwindigkeits-Roboter MOTOMAN MH24 von YASKAWA bietet Höchstleistungen in einer Vielzahl von Anwendungsbereichen, wie z.B. Handling oder Maschinenbestückung. Die hohle Struktur des oberen Arms (Durchmesser 50 mm) dieses Universalroboters ermöglicht die interne Medienführung, wodurch Störkonturen verringert und die Lebenszeit des Schlauchpaketes verlängert wird. Trotz hohler Konstruktion wurde die Außenkontur des Oberarms nur gering verändert.

Mit seiner hohen Traglast von 24 kg und dem stromlinienförmigen Design benötigt der MOTOMAN MH24 nur wenig Installationsfläche. Die Wartung wird durch eine präventive Wartungsfunktion für Getriebemotoren und Hardware vereinfacht.

Optional sind neue Sicherheitsfunktionen, wie z.B. Überwachung der Roboter- und Zubehör- Position für Bewegungseinschränkungen, oder ein externes Medienpaket für Feldbus-Kabel erhältlich.

## VOORTEILE IM ÜBERBLICK

- Schnell, kompakt und kraftvoll (max. Traglast 24 kg)
- Universell einsetzbar
- Hohler vorderer Arm:
  - Durchmesser 50 mm
  - Zusätzliche Traglast 12 kg
  - Geringe Störkonturen
- Einfache Instandhaltung/Wartung
- Erweiterte Sicherheitsfunktionen

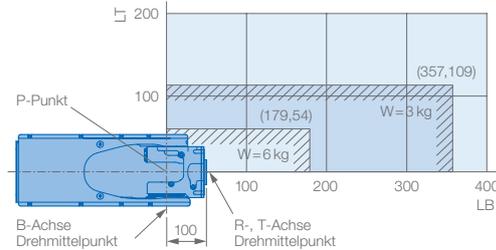


**Hinweis Wandmontage:**  
±30° Beschränkung  
S-Achse

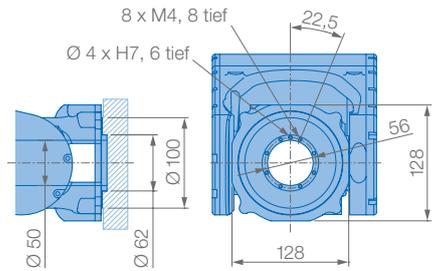
**Hinweis Deckenmontage:**  
Abhängig von  
Position B-Achse

**Hinweis Roboter-Neigung:**  
0°–90° Beschränkung  
S-Achse,  
Details auf Anfrage

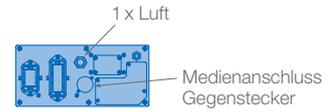
**Traglastdiagramm**



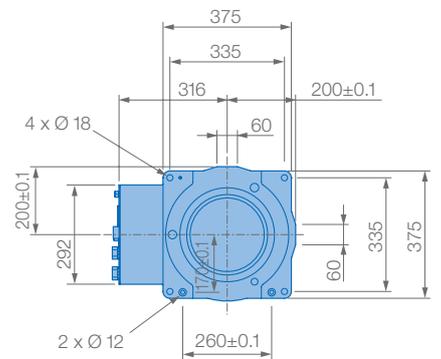
**Ansicht A**



**Ansicht B**

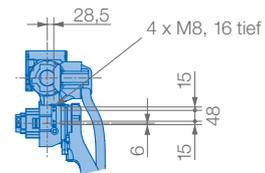


**Ansicht C**



Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand  
Schutzklasse: IP54/67

**Ansicht D**



| Technische Daten MH24 |                              |                                   |                           |                                     |                                 |           |
|-----------------------|------------------------------|-----------------------------------|---------------------------|-------------------------------------|---------------------------------|-----------|
| Achsen                | Maximaler Arbeitsbereich [°] | Maximale Geschwindigkeit [°/sec.] | Maximales Drehmoment [Nm] | Maximales Trägheitsmoment [kg · m²] | Anzahl gesteuerter Achsen       | 6         |
| S                     | ±180                         | 197                               | –                         | –                                   | Max. Traglast [kg]              | 24        |
| L                     | +155/–105                    | 190                               | –                         | –                                   | Wiederholgenauigkeit [mm]       | ±0,06     |
| U                     | +240/–170                    | 210                               | –                         | –                                   | Max. Arbeitsbereich R [mm]      | 1730      |
| R                     | ±200                         | 410                               | 50,0                      | 2,1                                 | Zulässige Temperatur [°C]       | 0 bis +45 |
| B                     | ±150                         | 410                               | 50,0                      | 2,1                                 | Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]  | 20 – 80   |
| T                     | ±455                         | 620                               | 30,4                      | 1,1                                 | Gewicht des Roboters [kg]       | 268       |
|                       |                              |                                   |                           |                                     | Mittlere Anschlußleistung [KVA] | 2,0       |