

M-20iB/25



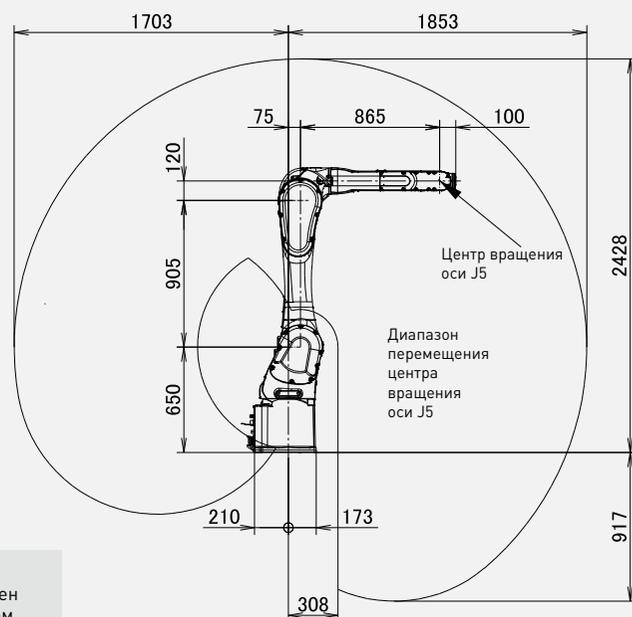
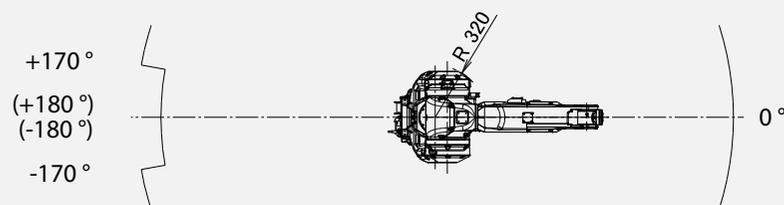
Максимальная нагрузка на кисть: **25 кг**



Достигаемость: **1853 мм**

Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.02*	210	340(360)	240	303	400	290	540	205	205	260	415	415	880	51/2.2	51/2.2	31/1.2

Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



Робот

	M-20iB/25
Площадь установки [мм]	383 x 343
Монтаж напольный	●
Монтаж в потолочном положении	●
Монтаж под углом	●



Контроллер

	R30iB
Шкаф Open Air	-
Шкаф Mate	○
Шкаф типа А	●
Шкаф типа В	○
Пульт управления iPendant	●

Электрические подключения

Напряжение 50/60 Гц, 3 фазы [В]	380-575
Напряжение 50/60 Гц, 1 фазы [В]	-
Среднее потребление энергии [кВт]	1

Встроенные коммуникации

Интегрированные Вх./Вых. цифровые сигналы в локтевом суставе	8/2
Интегрированная пневмомагистраль	1

Условия эксплуатации

Уровень акустического шума [дБ]	< 70
Рабочая температура окружающей среды [°C]	0-45

Класс IP защиты

Корпус стандартный/опциональный	IP67
Запястье и рука J3 стандартный/опциональный	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *По стандарту ISO9283