

M-10iD/12 (Полое запястье)



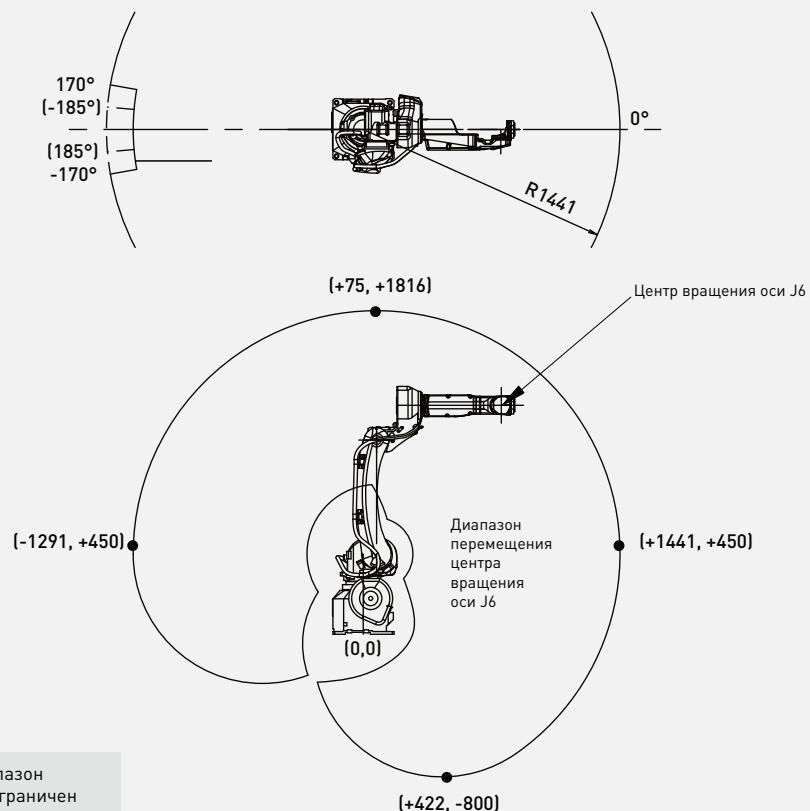
Максимальная нагрузка на кисть:
12 кг



Достигаемость:
1441 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*	145	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30

Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



Робот

Робот	M-10iD/12
Площадь установки [мм]	340 x 340
Монтаж напольный	●
Монтаж в потолочном положении	●
Монтаж под углом	●



Контроллер

Контроллер	R-30iB Plus
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	8/8
Интегрированная пневмомагистраль	1

Условия эксплуатации

Уровень акустического шума [дБ]	57,4
Рабочая температура окружающей среды [°C]	0-45

Класс IP защиты

Корпус стандартный/опциональный	IP54 /IP55
Запястье и рука J3 стандартный/опциональный	IP67

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