

# M-20iD/25 (Полое запястье)



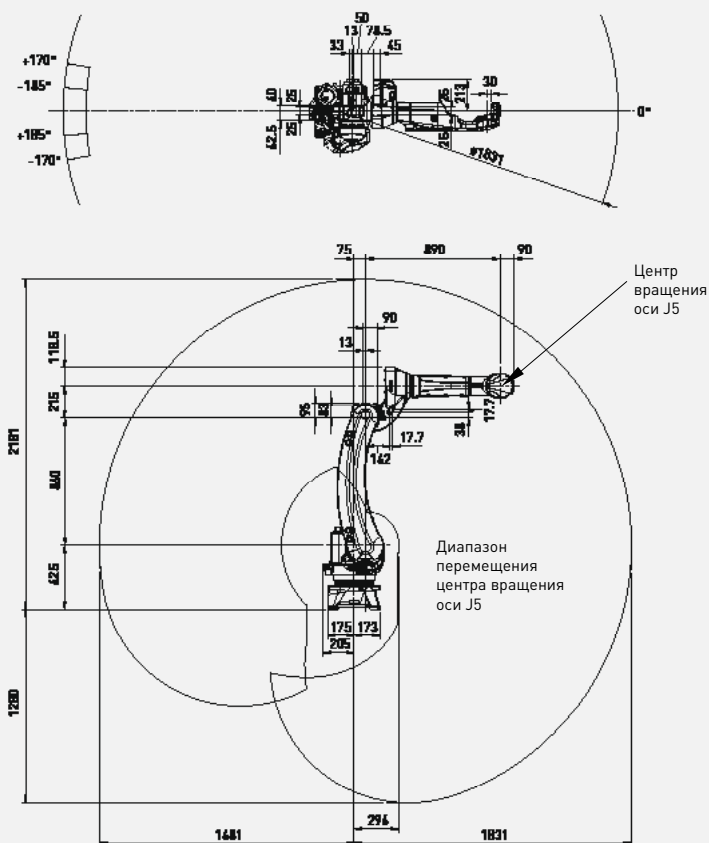
Максимальная нагрузка на кисть: **25 кг**



Достигаемость: **1831 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	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1			
6	± 0.02*	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	-	210	210	265	420	420	720	-	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2

## Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа

## Робот

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

## Контроллер

Контроллер	R-30iB Plus
Шкаф Open Air	-
Шкаф Mate	○
Шкаф типа A	●
Шкаф типа B	○
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 [dB]	< 70
Рабочая температура окружающей среды [°C]	0-45

## Класс IP защиты

Корпус стандартный/опциональный	IP54/IP65
Запястье и рука J3 стандартный/опциональный	IP67

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