

LR Mate/10-11A Food/Clean



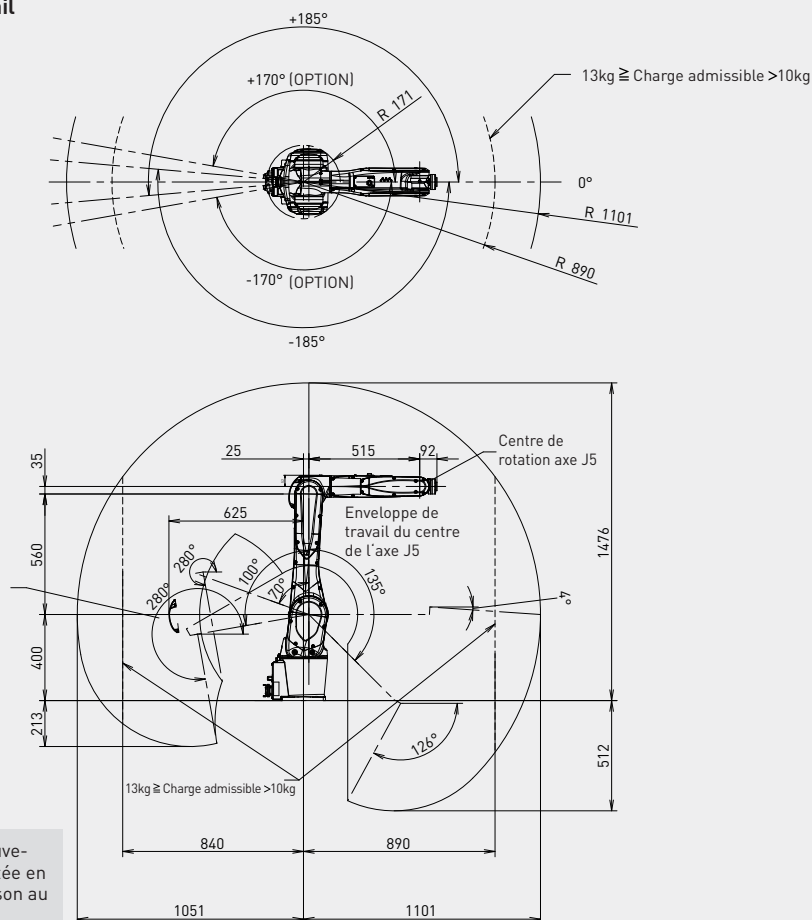
Charge admissible
au poignet: **10/13 kg** *1



Rayon:
1101 mm

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)						Vitesse de mouvement(°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.01*	46	370	235	421	380	250	720	300	230	340	500	400	800	21.0/0.77	21.0/0.77	10.0/0.28

Enveloppe de travail



L'amplitude des mouvements peut être limitée en fonction de l'inclinaison au montage !



Robot

LR Mate/10-11A Food/Clean	
Empreinte au sol [mm]	204 x 204
Fixation au sol	•
Fixation à l'envers	•
Fixation au mur ou en angle	•



Contrôleur

R-50iA	
Armoire Mate	•
Armoire Taille A	-
Armoire Taille B	-
Armoire Taille C	-
iPendant Touch	•

Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	-
Tension 50/60Hz monophasée [V]	200-230
Consommation d'énergie moyenne [kW]	0.5

Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	6/2
Alimentation d'air intégrée	1

Environnement

Niveau sonore [dB]	< 70
Température ambiante [° C]	0-45

Protection

Indice de protection / en option	IP67
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67
Classification (ISO Classe 4)	•

*1) en option, mode charge utile élevée = max. 890 mm espace de travail

• Standard ◦ Sur demande - Non disponible () avec option matériel ou logiciel

*Basé sur ISO9283