

DR-3iB/8L



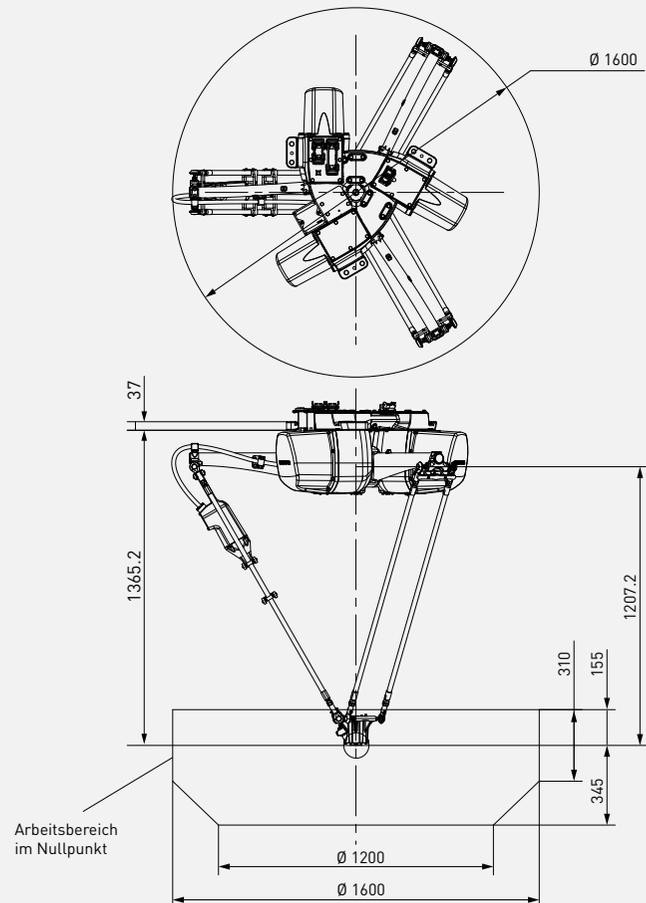
Max. Gewicht am Handgelenk: **8 kg**



Max. Reichweite: **1600 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)							Achsgeschwindigkeit (°/s)							A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1	A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1			
4	± 0.03**	170	∅ 1600 x 500*3			720	-	-	-	-	-	-	2000	-	-	-	0.2 *4	-	-

Arbeitsbereich



Robot

Robot	DR-3iB/8L
Roboter aufstellmaße [mm]	∅ 860
Bodenmontage	-
Deckenmontage	•
Wandmontage	-



Steuerung

Steuerung	R-30iB Plus
Schaltschranktyp Open Air	○
Schaltschranktyp Mate	-
Schaltschranktyp A	•
Schaltschranktyp B	-
iPendant Touch (Standard)	•

Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	200-230 *6
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	-
Durchschnittliche Leistung [kW]	2.5

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	8/8
Integrierte Luftzufuhr	-

Umgebung

Schalleistungspegel [dB]	-
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

Schutzart

Mechanik Standard/optional	IP67 / IP69K
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP67 / IP69K

Maximale lineare Geschwindigkeit	5500 mm/sec
----------------------------------	-------------

*3) ∅ in mm mal Höhe in mm *4) siehe Handgelenk-Traglastdiagramm

*6) Transformator erforderlich bei Verwendung eines Open Air Controllers

• Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar () mit Hardware- und/oder Software-Option