

# CRX-10iA/L Paint



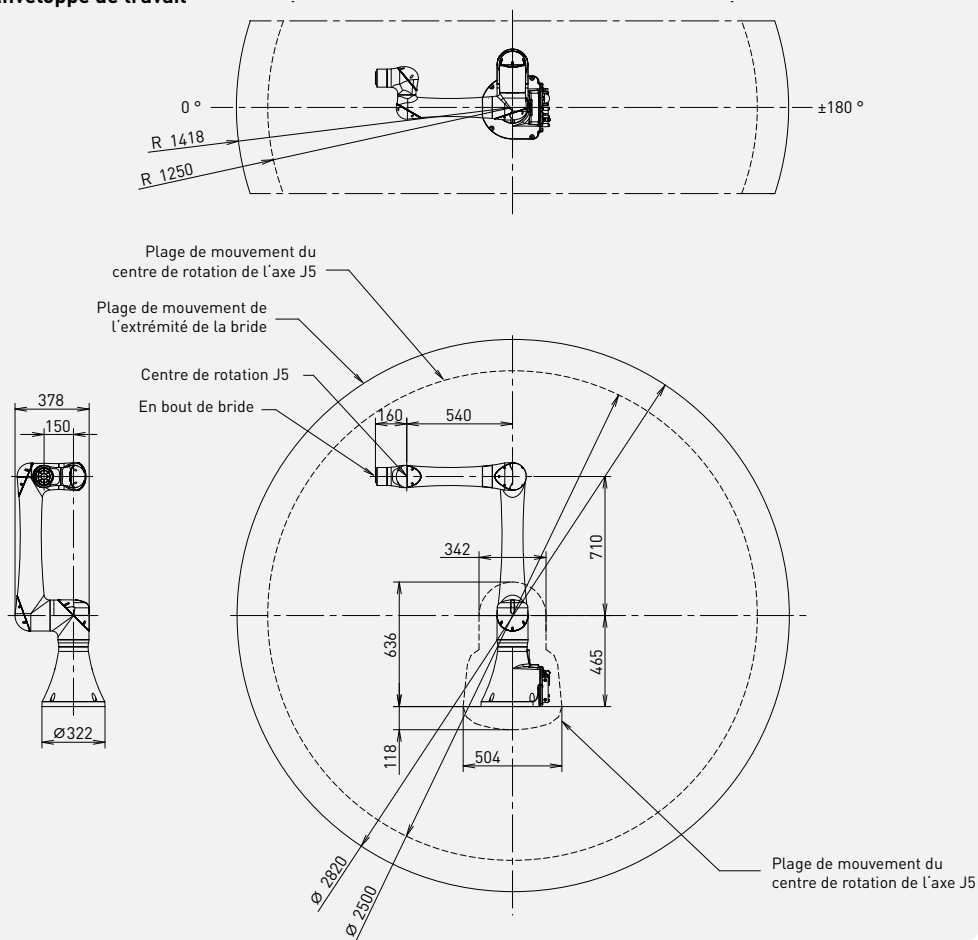
Charge admissible  
au poignet: **10 kg**



Rayon:  
**1418 mm**

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon [°]						Vitesse de mouvement [°/s] *2						Vitesse linéaire maximum (mm/s)	J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6				
6	± 0.04*	47	360	360	540	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000*1	34.8/1.28	26.0/0.90	11.0/0.30

## Enveloppe de travail



## Robot

## CRX-10iA/L Paint

Empreinte au sol [mm]	322 x 311
Fixation au sol	•
Fixation à l'envers	•
Fixation au mur	•



## Controller

## R-30iB Plus

Mini Plus	•
Dimensions [mm]	410 x 307 x 740
Tablet TP	•

## 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]	-
Alimentation d'air intégrée	-

## Environnement

Niveau sonore [dB]	<70
Température ambiante [° C]	0-45
Humidité ambiante [%]	≤ 75 *3
Humidité ambiante - Court terme [%RH]	≤ 95 *4
Accélération des vibrations [m/s <sup>2</sup> ]	≤ 4.9 [0.5G]*5

## Protection

Indice de protection / en option	IP67
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67
Certification en zone explosive	*6

\*1) 2000mm/s en mode haute vitesse non collaboratif

\*2) Lors de déplacements sur de courtes distances, la vitesse peut ne pas atteindre la valeur maximale indiquée

\*3) Aucune condensation n'est autorisée

\*4) Dans un délai d'un mois

\*5) En fonction des vibrations du sol ou de la main, le robot peut s'arrêter en dessous de cette valeur.

\*6) Certifié ATEX Cat. II Groupe 2G et 2D

• de série    ○ sur demande    - pas disponible    ( ) avec option matériel et/ou logiciel

\*\*Basé sur ISO9283