

# M-900iB/400L (Langer Arm)



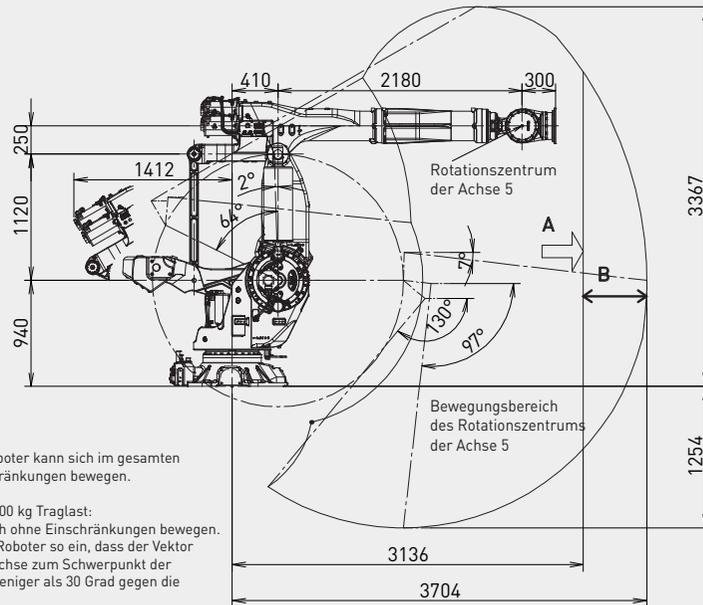
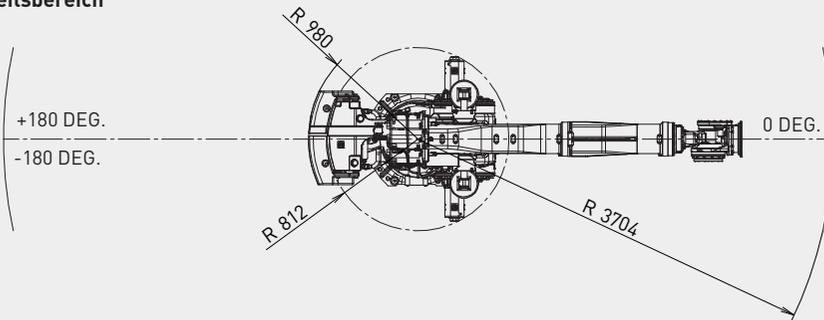
Max. Gewicht am Handgelenk: **400 kg**



Max. Reichweite: **3704 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm <sup>2</sup> )	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm <sup>2</sup> )	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm <sup>2</sup> )
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6			
6	± 0.1*	3150	360	154	160	720	244	720	80	80	80	100	100	160	2744/1098	2744/1098	1725/444

## Arbeitsbereich



1. Weniger als 300 kg Traglast: Roboter kann sich im gesamten Bewegungsbereich ohne Einschränkungen bewegen.

2. Von mehr als 300 kg bis hin zu 400 kg Traglast:  
Bereich A: Der Roboter kann sich ohne Einschränkungen bewegen.  
Bereich B: Bitte setzen Sie den Roboter so ein, dass der Vektor vom Rotationszentrum der J5-Achse zum Schwerpunkt der Traglast aus dem Handgelenk weniger als 30 Grad gegen die Schwerkraftichtung beträgt.



## Roboter

	M-900iB/400L
Roboter aufstellmaße [mm]	1009 X 814
Bodenmontage	•
Deckenmontage	-
Wandmontage	-



## Steuerung

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

## Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	380-575
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	-
Durchschnittliche Leistung [kW]	5

## Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	8/8
Integrierte Luftzufuhr	2

## Umgebung

Schalleistungspegel [dB]	76.3
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

## Schutzart

Mechanik Standard/optional	IP54/IP56
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP67

• Standard    ○ Auf Anfrage    - Nicht verfügbar    ( ) mit Hardware- und/oder Software-Option    \*basierend auf IS09283