

DR-3iB/8L



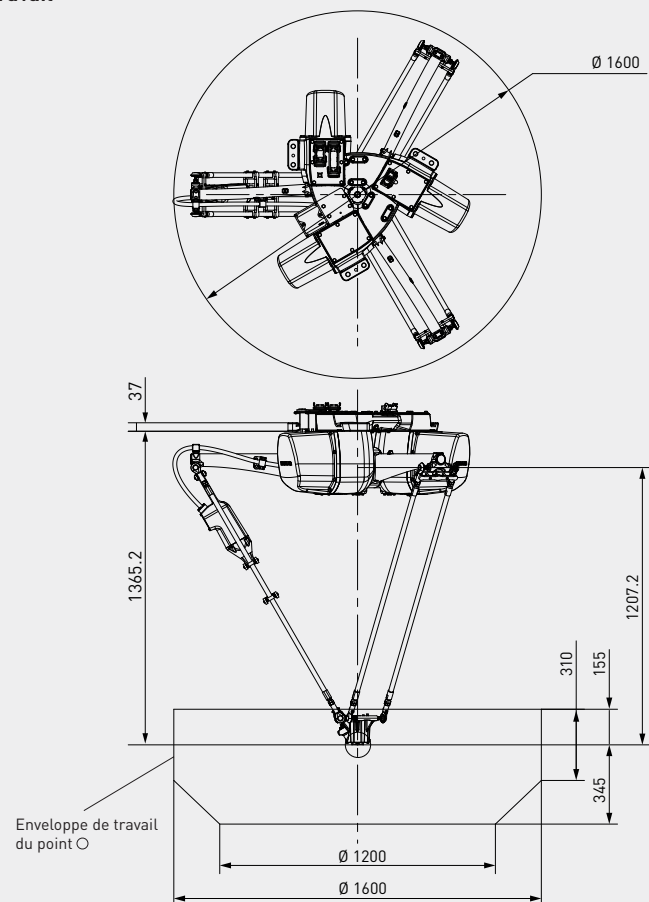
Charge admissible
au poignet: **8 kg**



Rayon:
1600 mm

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)							Vitesse linéaire maximale							J4 Inertie (kgm²)	J5 Inertie (kgm²)	J6 Inertie (kgm²)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1			
4	± 0.03**	170	ø 1600 x 500*3			720	-	-	-	10.000 mm/sec			-	-	-	0.2 *4	-	-	

Enveloppe de travail



Robot

DR-3iB/8L

Empreinte au sol [mm]	Ø 860
Fixation au sol	-
Fixation à l'envers	•
Fixation au mur ou en angle	-



Contrôleur

R-30iB Plus

Armoire Open Air	○
Armoire Mate	-
Armoire Taille A	•
Armoire Taille B	-
iPendant Touch	•

Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	200-230 *6
Tension 50/60Hz monophasée [V]	-
Consommation d'énergie moyenne [kW]	2.5

Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	8/8
Alimentation d'air intégrée	-

Environnement

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

Protection

Indice de protection / en option	IP67 / IP69K
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67 / IP69K

** Basé sur ISO9283 *3) Ø en mm par hauteur en mm *4) se reporter au schéma de charge du poignet

*6) transformateur requis en cas d'armoire ouverte à l'air libre

• Standard ○ Sur demande - Non disponible [] avec option matériel ou logiciel