

CR-35iB



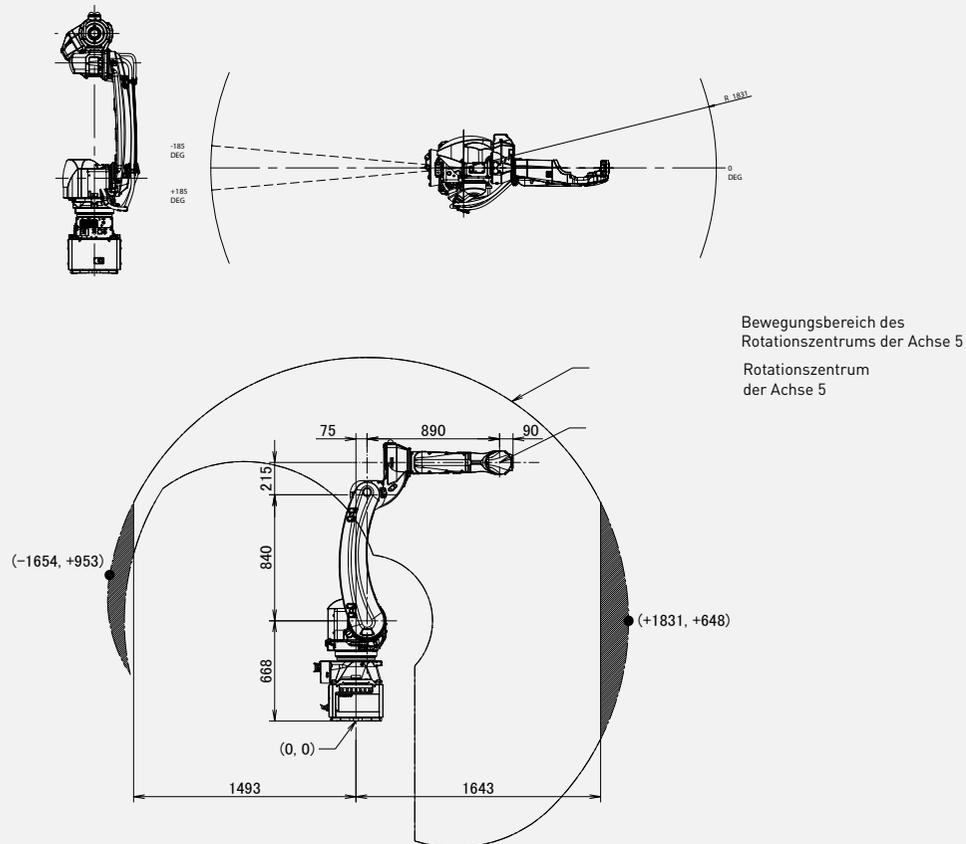
Max. Gewicht am Handgelenk: **35/50 kg**



Max. Reichweite: **1831/1643 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (mm/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				
6	± 0.03*	386	370	215	338	400	280	900	750*2	110.0/4.00 (110.0/10.80)*3	110.0/4.00 (110.0/10.80)*3	60.0/1.50 (60.0/4.40)*3

Arbeitsbereich



Bei einer Traglast von 50 kg ist die maximale Reichweite von 1831 mm auf 1643 mm begrenzt.
Keine Einschränkungen bei der Haltung des Handgelenks.



Roboter

Roboter aufstellmaße [mm]	300x300
Bodenmontage	•
Deckenmontage	-
Wandmontage	-



Steuerung

Schaltschranktyp Open Air	-
Schaltschranktyp Mate	-
Schaltschranktyp A	•
Schaltschranktyp B	-
iPendant Touch (Standard)	•
Tablet TP	○

Stromanschlüsse

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

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	7/5
Integrierte Luftzufuhr	1

Umgebung

Schallleistungspegel [dB]	< 70
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

Schutzart

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

*1) Bei kurzen Distanzen kann es vorkommen, dass die Geschwindigkeit den angegebenen Maximalwert nicht erreicht

*2) Die zu programmierende Bahngeschwindigkeit muss anhand eines Risikoassessments unter Einbeziehung der Umgebungsgegebenheiten ermittelt werden

*3) Bei einer Traglast von 50 kg

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