LR Mate 200iD



Max. Gewicht am Handgelenk: **7 kg**



			Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (°/s)										
Achsanzahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	A1	A2	А3	A4	A5	A6	E1	A1	A2	А3	A4	A5	A6	E1	A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)
6	± 0.01*	25	360	245	420	380	250	720	-	450	380	520	550	545	1000	-	16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15

Arbeitsbereich
0 °
(+50, +997)
Rotationszentrum der Achse 5
Eewegungs- bereich des Rotations- zentrums der Achse 5
(+239, -277)

Robot	LR Mate 200 <i>i</i> [
Roboteraufstellmaße [mm]	190 x 190
Bodenmontage	•
Deckenmontage	•
Wandmontage	•
Steuerung	R-30 <i>i</i> B Plus
Schaltschranktyp Open Air	0
Schaltschranktyp Mate	•
Schaltschranktyp A	-
Schaltschranktyp B	-
iPendant Touch (Standard)	•
Stromanschlüsse	
Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	-
Elektrische Spannung 50/60Hz ,1 Phase [V]	200-230
Durchschnittliche Leistung [kW]	0.5
Integrierte Funktionen	
Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	6/2
Integrierte Luftzufuhr	1
Umgebung	
Schallleistungspegel [dB]	64.7
Umgebungstemperatur [° C]	0-45
Schutzart	
Mechanik Standard/optional	IP67/IP69K
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP67/IP69K
Reinraumklasse (ISO Klasse 4)	-