

M-3iA/6S (Hohles Handgelenk)



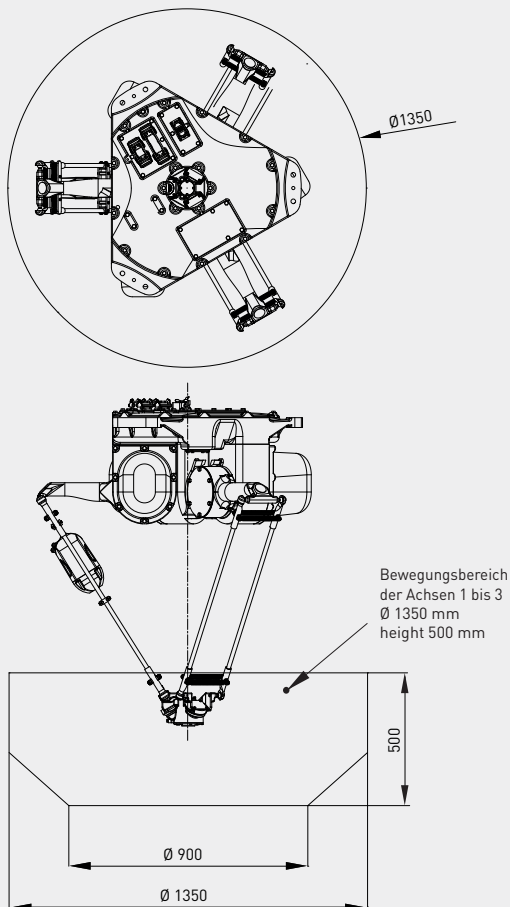
Max. Gewicht am
Handgelenk:
6 kg (8 kg)



Max. Reichweite:
1350 mm

Achszahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]							Achsgeschwindigkeit [°/s]							A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1	A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1			
4	± 0.1	160	Ø 1350 x 500 *3				720	-	-	-	-	-	4000	-	-	-		*4	

Arbeitsbereich



Roboter

	M-3iA/6S
Roboter aufstellmaße [mm]	Ø 860
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]	200-230 *6
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	-
Durchschnittliche Leistung [kW]	2.5

Integrierte Funktionen

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

Umgebung

Schallleistungspegel [dB]	79.2
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

Schutzart

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

*3) Ø in mm mal Höhe in mm *4) siehe Handgelenk-Traglastdiagramm *6) Transformator erforderlich
 • Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar () mit Hardware- und/oder Software-Option