

# LR Mate/14-7D



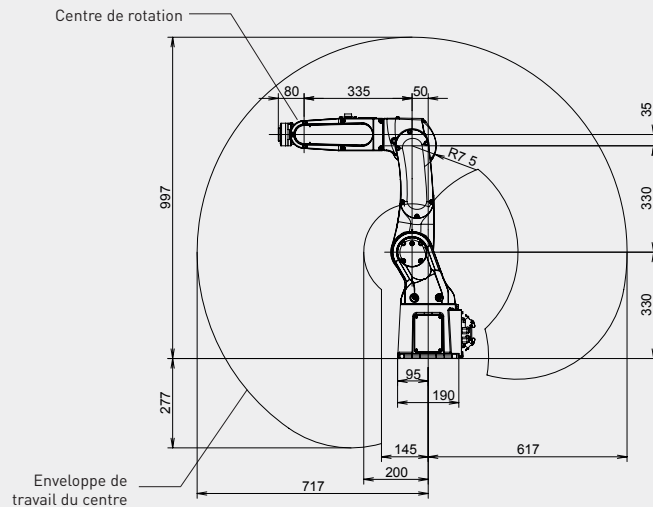
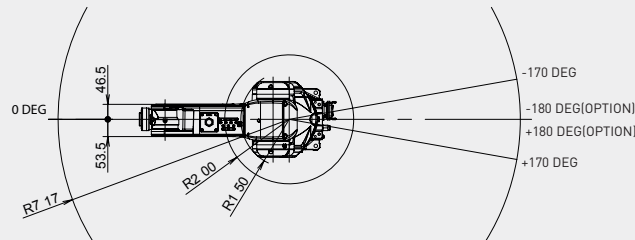
Max. Gewicht am Handgelenk: **14 kg**



Max. Reichweite: **717 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]							Achsgeschwindigkeit [°/s] <sup>*1</sup>							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	E1	A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1			
6	± 0.05	25	360	245	360	245	240	720	-	450	380	290	230	520	400	-	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30

## Arbeitsbereich



\*1 92 for /7LC



## Roboter

Roboteraufstellmaße [mm]

**LR Mate/14-7D**

190 x 190

Bodenmontage

•

Deckenmontage

•

Wandmontage

•



## Steuerung

**R-50iA**

Schaltschranktyp Mate

•

Schaltschranktyp A

-

Schaltschranktyp B

-

iPendant Touch (Standard)

•

## Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]

-

Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]

200-240

Durchschnittliche Leistung [kW]

0.5

## Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)

6/2

Integrierte Luftzufuhr

1

## Umgebung

Schallleistungspegel [dB]

<70

Umgebungstemperatur [° C]

0-45

## Schutzart

Mechanik Standard/optional

IP67

Handgelenk & A3 Arm Standard/optional

IP67

\*1) Max. Lineargeschwindigkeit 1000 mm/sek.

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