

# M-410iC/110

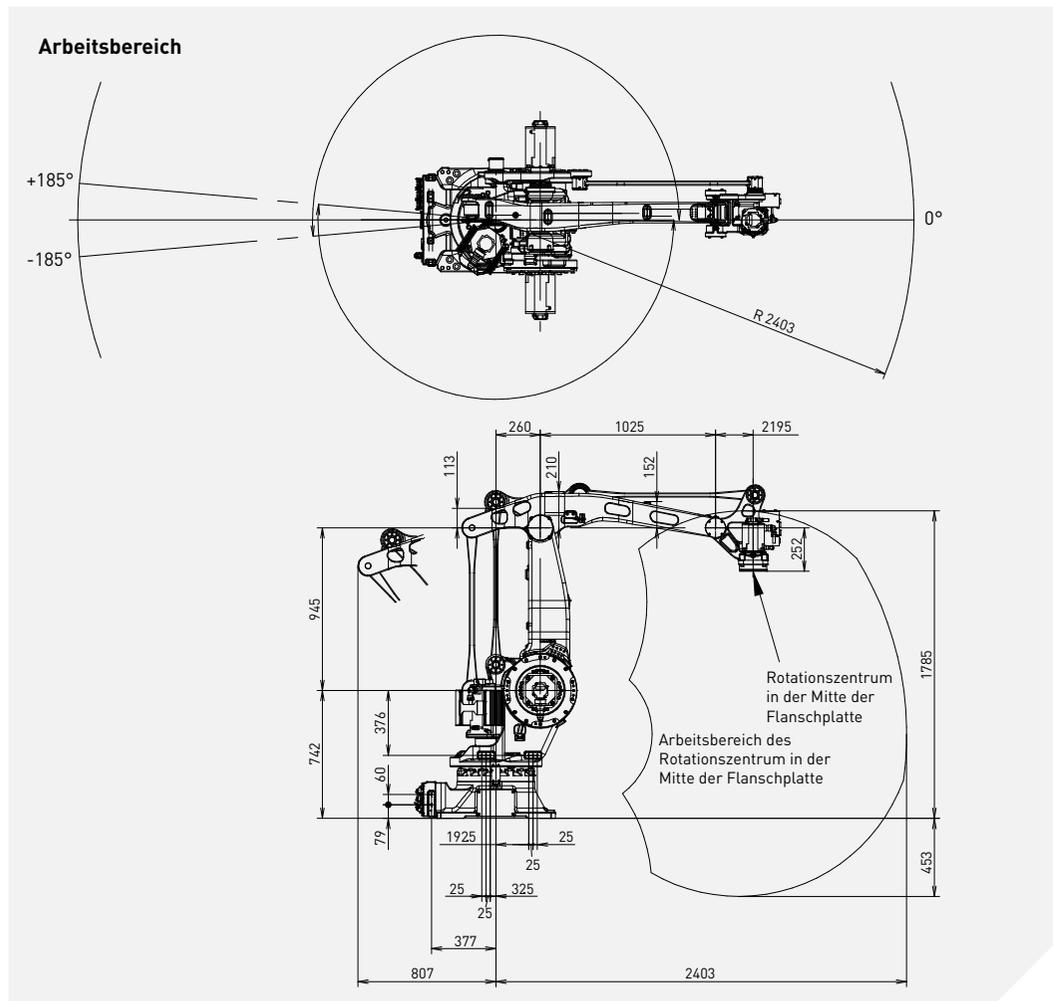


Max. Gewicht am Handgelenk: **110 kg**



Max. Reichweite: **2403 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (°/s)						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	A1	A2	A3	A4	A5	A6			
4	± 0.05	1030	370	125	140	720	-	-	145	130	140	420	-	-	53	-	-



## Robot

Robot	M-410iC/110
Roboter aufstellmaße [mm]	761 x 610
Bodenmontage	●
Deckenmontage	-
Wandmontage	-



## Steuerung

Steuerung	R-30iB Plus
Schaltschranktyp Open Air	-
Schaltschranktyp Mate	-
Schaltschranktyp A	●
Schaltschranktyp B	○
iPendant Touch (Standard)	●

## Stromanschlüsse

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

## Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	8/8
Integrierte Luftzufuhr	2

## Umgebung

Schalleistungspegel [dB]	75.3
Umgebungstemperatur [°C]	0-45

## Schutzart

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

## Traglast

Max. Traglast an der J2 Basis (kg)	550
Max. Traglast J3 Arm (kg) *	30

● Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar ( ) mit Hardware- und/oder Software-Option

\* Änderung der Traglast, wenn die Armtraglast genutzt wird