

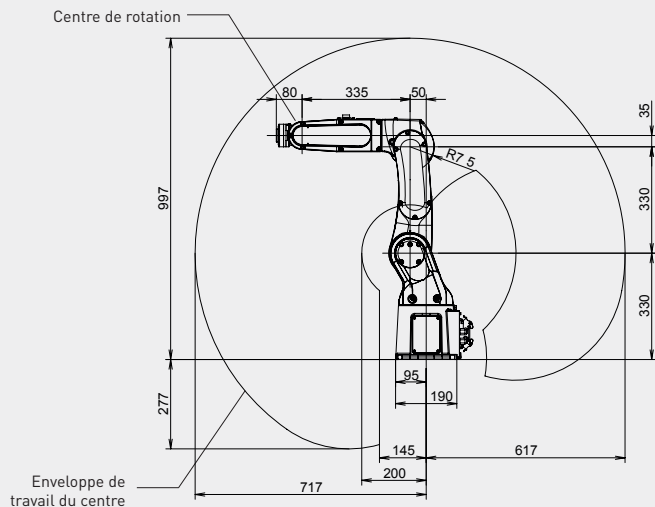
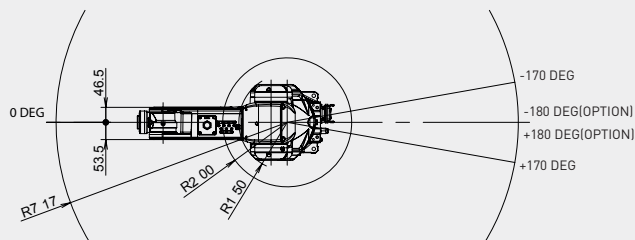
LR Mate/14-7D

Charge admissible
au poignet: **14 kg**

Rayon:
717 mm

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)							Vitesse de mouvement(°/s)*1							J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	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

Enveloppe de travail



*1 92 for /7LC



Robot

LR Mate/14-7D

Empreinte au sol [mm]	190 x 190
Fixation au sol	●
Fixation à l'envers	●
Fixation au mur ou en angle	●



Contrôleur

R-50iA

Armoire Mate	●
Armoire Taille A	-
Armoire Taille B	-
iPendant Touch	●

Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	-
Tension 50/60Hz monophasée [V]	200-240
Consommation d'énergie moyenne [kW]	0.5

Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	6/2
Alimentation d'air intégrée	1

Environnement

Niveau sonore [dB]	<70
Température ambiante [° C]	0-45

Protection

Indice de protection / en option	IP67
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67

*1) Vitesse linéaire max. 1000 mm/sec

● Standard ○ Sur demande - Non disponible () avec option matériel ou logiciel

*Basé sur ISO9283