

ARC Mate 120iD (Hohles Handgelenk)



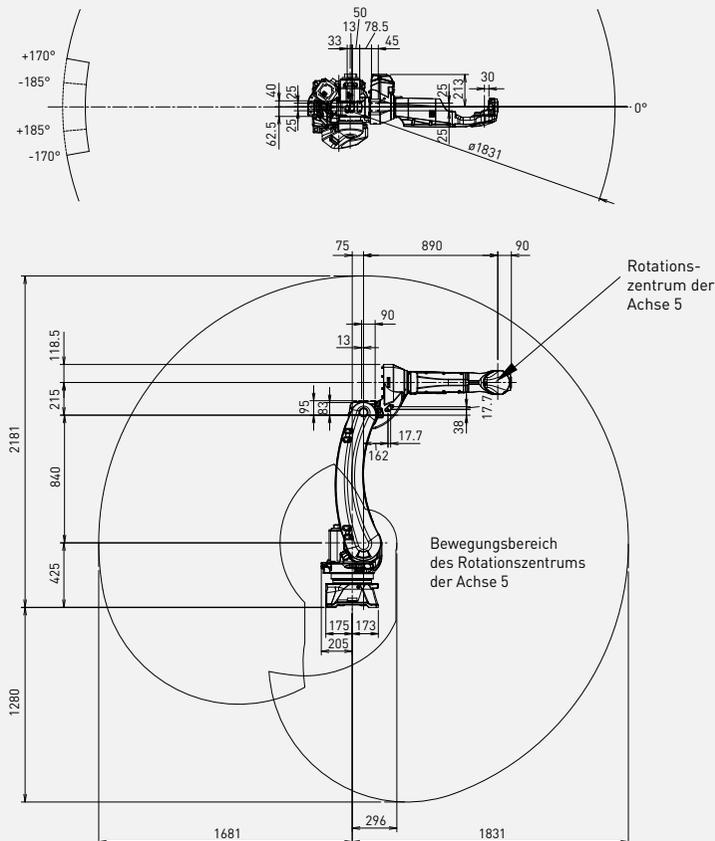
Max. Gewicht am Handgelenk: **25 kg**



Max. Reichweite: **1831 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (°/s)						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6			
6	± 0.02*	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)*21)	540 (900)*21)	210	210	265	420	420	720	52.0/2.4	52.0/2.4	32.0/1.2

Arbeitsbereich



Bewegungsbereich kann je nach Montagewinkel eingeschränkt sein.

Roboter

Roboter aufstellmaße [mm]

ARC Mate 120iD

343 x 343

Bodenmontage

•

Deckenmontage

•

Wandmontage

•

Steuerung

R-30iB Plus

Schaltschranktyp Open Air

-

Schaltschranktyp Mate

o

Schaltschranktyp A

•

Schaltschranktyp B

o

iPendant Touch (Standard)

•

Stromanschlüsse

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

380-575

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

-

Durchschnittliche Leistung [kW]

1

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)

1/1

Integrierte Luftzufuhr

1

Umgebung

Schallleistungspegel [dB]

< 70

Umgebungstemperatur [°C]

0-45

Schutzart

Mechanik Standard/optional

IP54

Handgelenk & A3 Arm Standard/optional

IP67

*21) Erweiterter Bereich bei externer Kabelführung

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