

LR Mate/10-11A Food/Clean



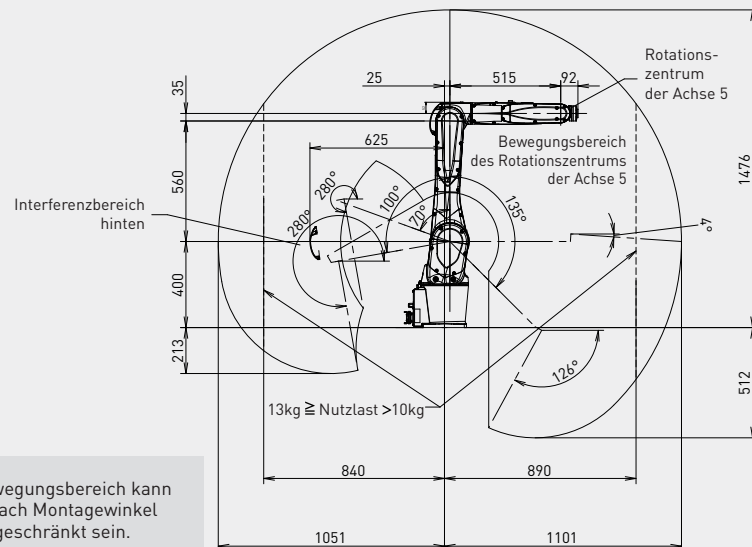
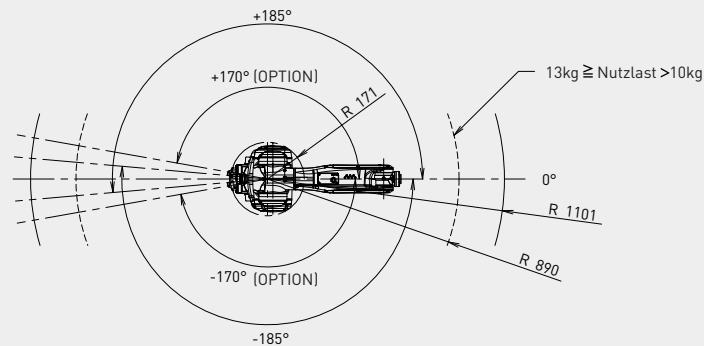
Max. Gewicht
am Handgelenk:
10/13 kg *1



Max. Reichweite:
1101 mm

Achszahl	Wiederhol- genauigkeit (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	± 0.01*	46	370	235	421	380	250	720	300	230	340	500	400	800	21.0/0.77	21.0/0.77	10.0/0.28

Arbeitsbereich



Bewegungsbereich kann
je nach Montagewinkel
eingeschränkt sein.



Roboter

Roboter aufstellmaße [mm]

LR Mate/10-11A Food/Clean

204 x 204

Bodenmontage

Deckenmontage

Wandmontage



Steuerung

R-50iA

Schaltschranktyp Mate

Schaltschranktyp A

Schaltschranktyp B

Schaltschranktyp C

iPendant Touch (Standard)

Stromanschlüsse

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

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

Durchschnittliche Leistung [kW]

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)

Integrierte Luftzufuhr

Umgebung

Schallleistungspegel [dB]

Umgebungstemperatur [° C]

Schutzart

Mechanik Standard/optional

Handgelenk & A3 Arm Standard/optional

Reinraumklasse (ISO Klasse 4)

*1) optionaler Modus für hohe Nutzlast = max. 890 mm Arbeitsraum

● Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar [] mit Hardware- und/oder Software-Option *basierend auf ISO9283