

M-810/270-27B

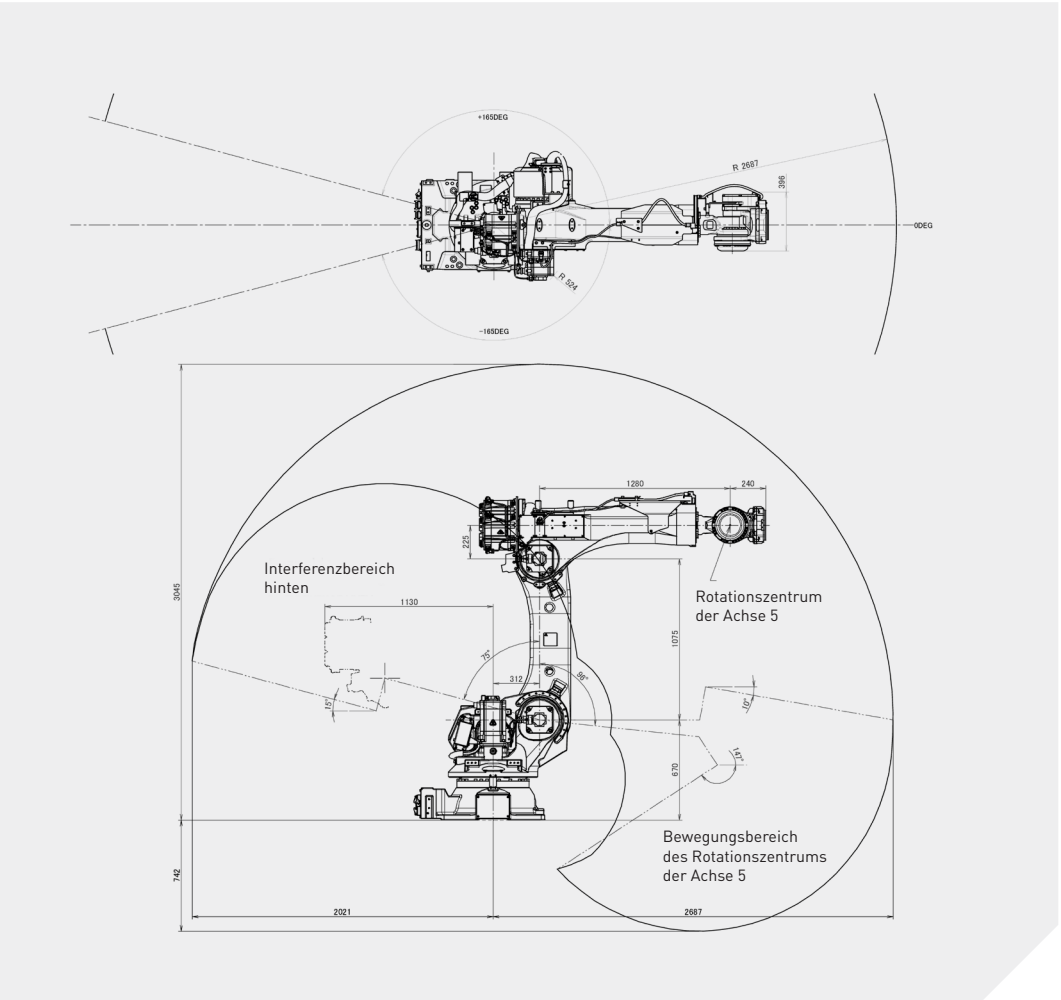


Max. Gewicht am
Handgelenk: **270 kg**



Max. Reichweite:
2687 mm

Achszahl	Wiederhol- genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6			
6	± 0.03*	1430	330	171	312	306	240	720	100	80	80	120	115	200	1730/320	1730/320	900/230



Roboter

M-810/270-27B

Roboteraufstellmaße [mm]	771 x 610
Bodenmontage	●
Deckenmontage	-
Wandmontage	-



Steuerung

R-50iA

Schaltschranktyp Mate	-
Schaltschranktyp A	●
Schaltschranktyp C	○
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)	-
Integrierte Luftzufuhr	-

Umgebung

Schallleistungspegel [dB]	70.5
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

Schutzart

Mechanik Standard/optional	IP56
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP67

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