

M-810/270-27B

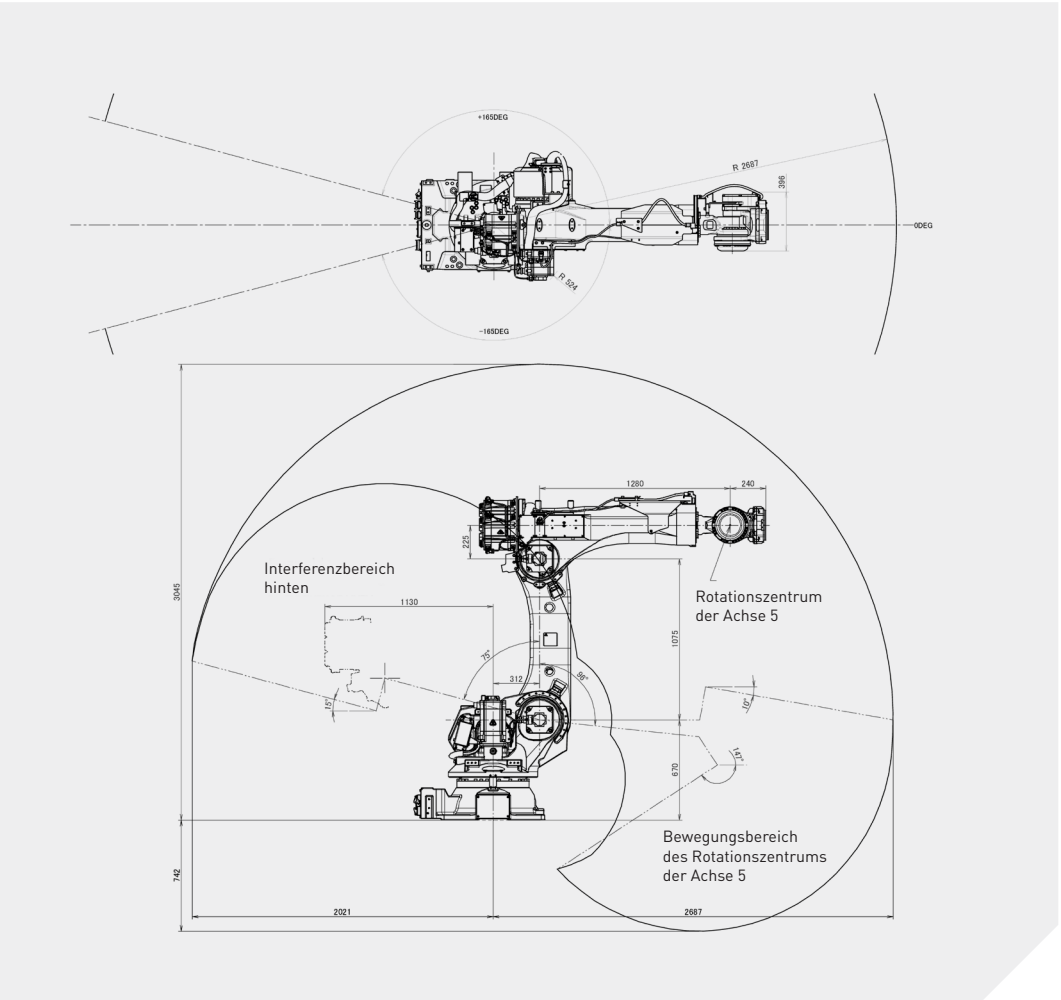


Max. Gewicht am
Handgelenk: **270 kg**



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 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)

-

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