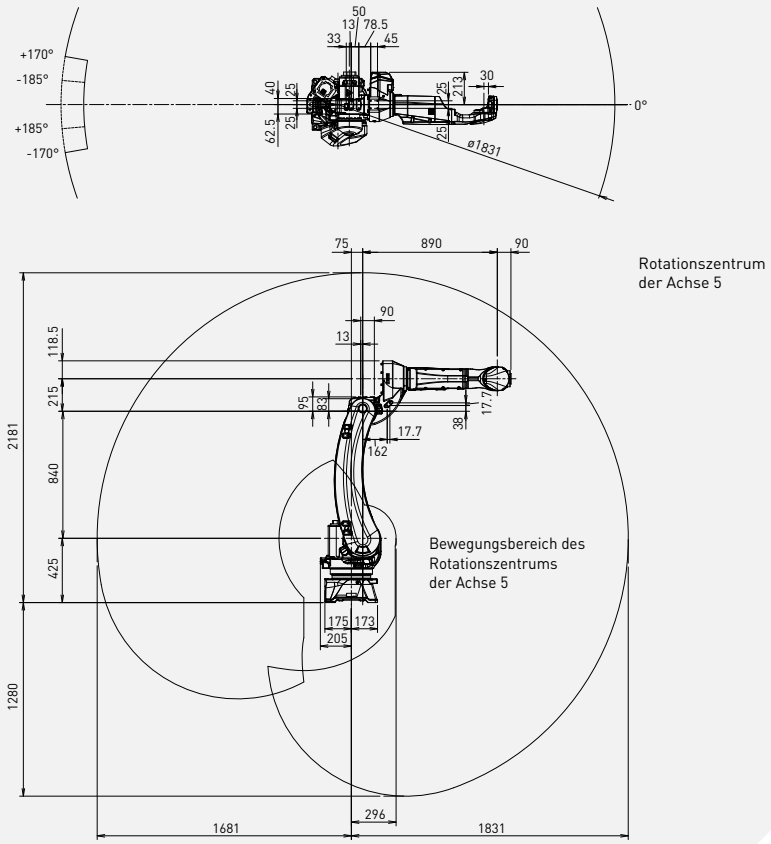
M-20*i*D/25 (hohles Handgelenk)

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

Max. Reichweite: **1831 mm**

Achsanzahl	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	E1	A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1			
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



Roboter	**M-20*i*D/25**
Roboteraufstellmaße [mm]	343 x 343
Bodenmontage	●
Deckenmontage	●
Wandmontage	●
Steuerung	**R-30*i*B Plus**
Schaltschranktyp Open Air	-
Schaltschranktyp Mate	○
Schaltschranktyp A	●
Schaltschranktyp B	○
*i*Pendant 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)	8/8
Integrierte Luftzufuhr	1
Umgebung	
Schallleistungspegel [dB]	< 70
Umgebungstemperatur [° C]	0-45
Schutzart	
Mechanik Standard/optional	IP54/IP65
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP67

*21) Erweiterter Bereich bei externer Kabelführung

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

Technische Angaben können ohne vorherige Mitteilung geändert werden. Alle Rechte vorbehalten. ©2023 FANUC Europe Corporation