

ARC Mate 100iD/10L (Poignet creux)



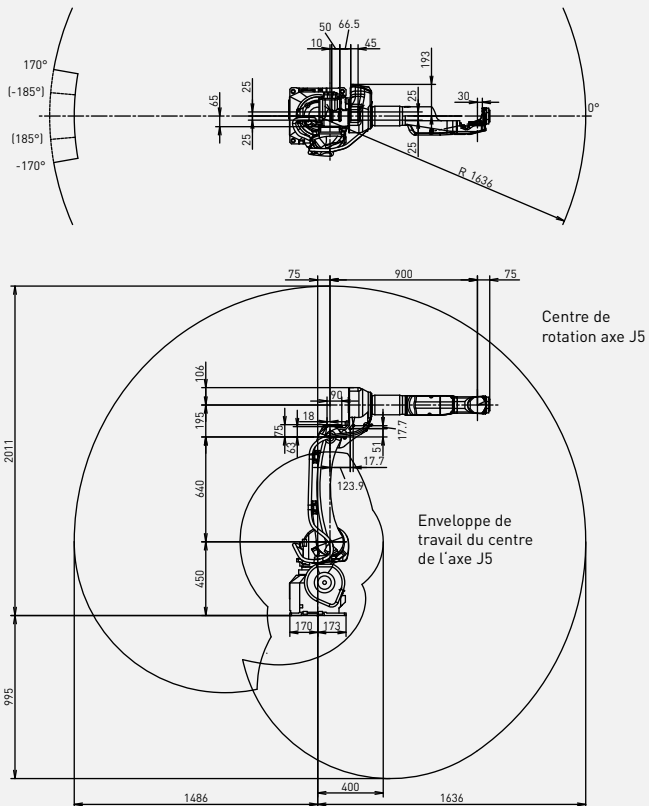
Charge admissible
au poignet: **10 kg**



Rayon:
1636 mm

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon [°]						Vitesse de mouvement[°/s]						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm²)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.03*	150	340 [370]	235	455	380	280 [360]*21)	540 [900]*21)	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17

Enveloppe de travail



 Robot

ARC Mate 100iD/10L

Empreinte au sol [mm]	343 x 343
Fixation au sol	•
Fixation à l'envers	•
Fixation au mur ou en angle	•



Contrôleur

R-30iB Plus

Armoire Open Air	-
Armoire Mate	o
Armoire Taille A	●
Armoire Taille B	o
iPendant Touch	●

Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	380-575
Tension 50/60Hz monophasée [V]	-
Consommation d'énergie moyenne [kW]	1

Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	1/1
Alimentation d'air intégrée	1

Environnement

Niveau sonore [dB]	< 70
Température ambiante [° C]	0-45

Protection

Indice de protection / en option	IP54
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67

*21) Gamme étendue pour le type de câble externe

● Standard ○ Sur demande - Non disponible () avec option matériel ou logiciel

*Basé sur ISO9283