

ARC Mate 120iD (Poignet creux)



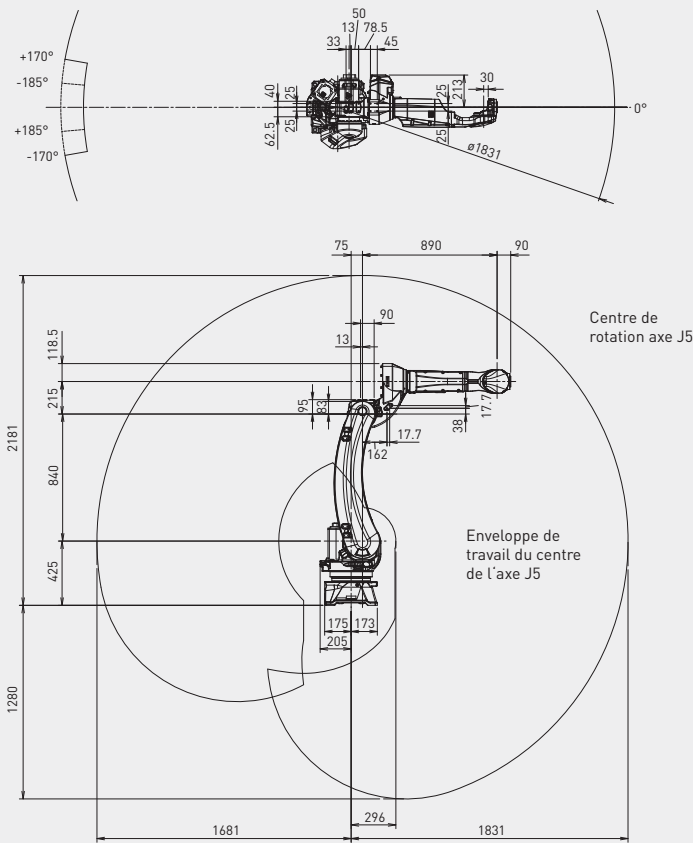
Charge admissible
au poignet: **25 kg**



Rayon:
1831 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	± 0.02*	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

Enveloppe de travail



Robot

	ARC Mate 120iD
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	○
Armoire Taille A	●
Armoire Taille B	○
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