

LR-10iA/10

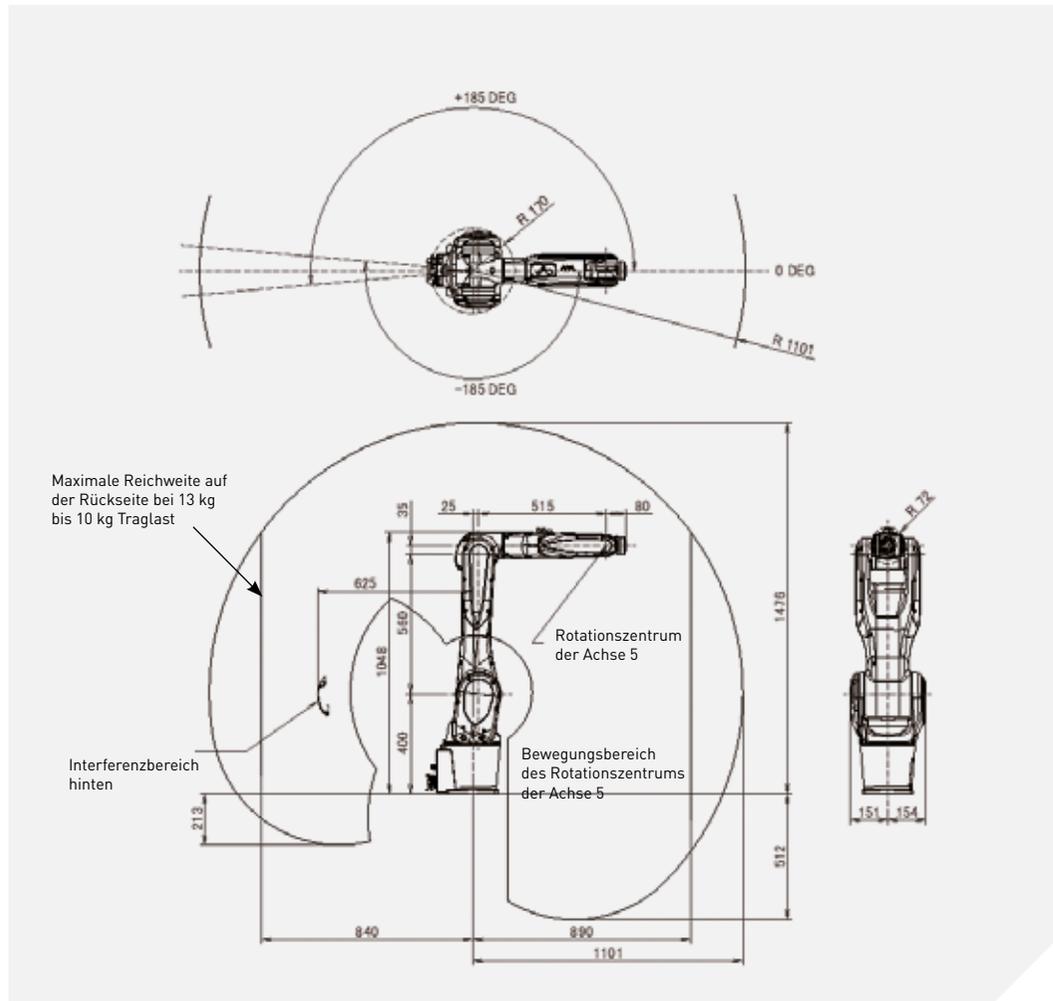


Max. Gewicht am Handgelenk:
10/13 kg*1



Max. Reichweite:
1101 mm

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (°/s)						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6			
6	± 0.01	46	370	235	421	380	250	720	300	230	340	500	400	800	21.0/0.77	21.0/0.77	10.0/0.28



Roboter

	LR-10iA/10
Roboter aufstellmaße [mm]	204 x 204
Bodenmontage	•
Deckenmontage	•
Wandmontage	•



Steuerung

	R-30iB Plus
Schaltschranktyp Open Air	-
Schaltschranktyp Mate	•
Schaltschranktyp A	-
Schaltschranktyp B	-
iPendant Touch (Standard)	•

Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	-
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	200-230
Durchschnittliche Leistung [kW]	-

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	6/2 *2
Integrierte Luftzufuhr	1

Umgebung

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

Schutzart

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

Zusatz

Maximale lineare Geschwindigkeit	4000
----------------------------------	------

*1) optionaler Modus für hohe Traglast = max. 890 mm Arbeitsraum

*2) optional werden bis zu 3 Magnetventile unterstützt

• Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar () mit Hardware- und/oder Software-Option