

LR-10iA/10

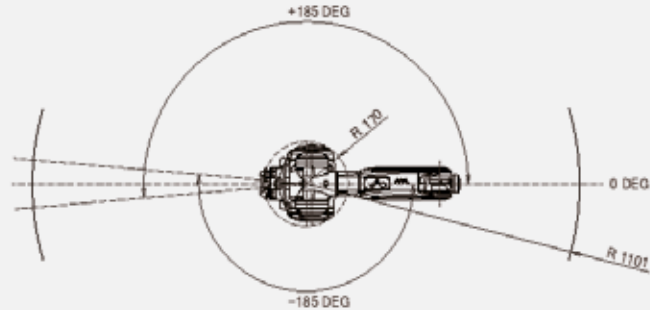


Max. Gewicht am
Handgelenk:
10/13 kg*1



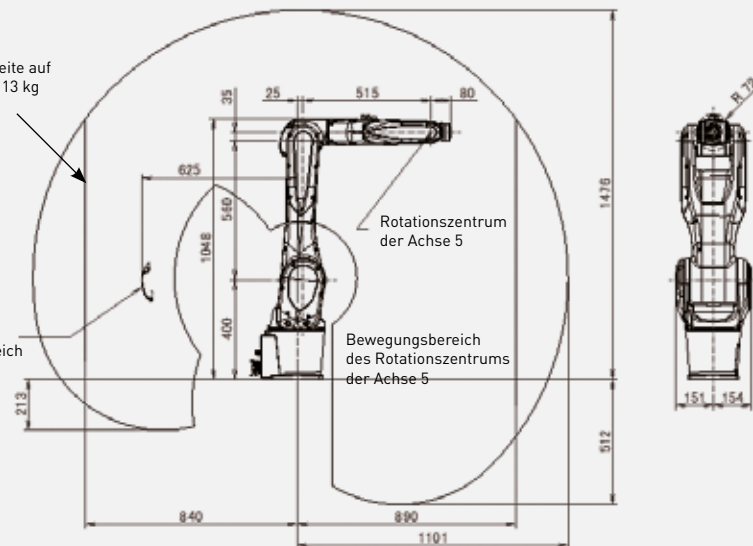
Max. Reichweite:
1101 mm

| 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 | ± 0.01 | 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 |



Maximale Reichweite auf
der Rückseite bei 13 kg
bis 10 kg Traglast

Interferenzbereich
hinten



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