

M-10iD/12 (Hohles Handgelenk)



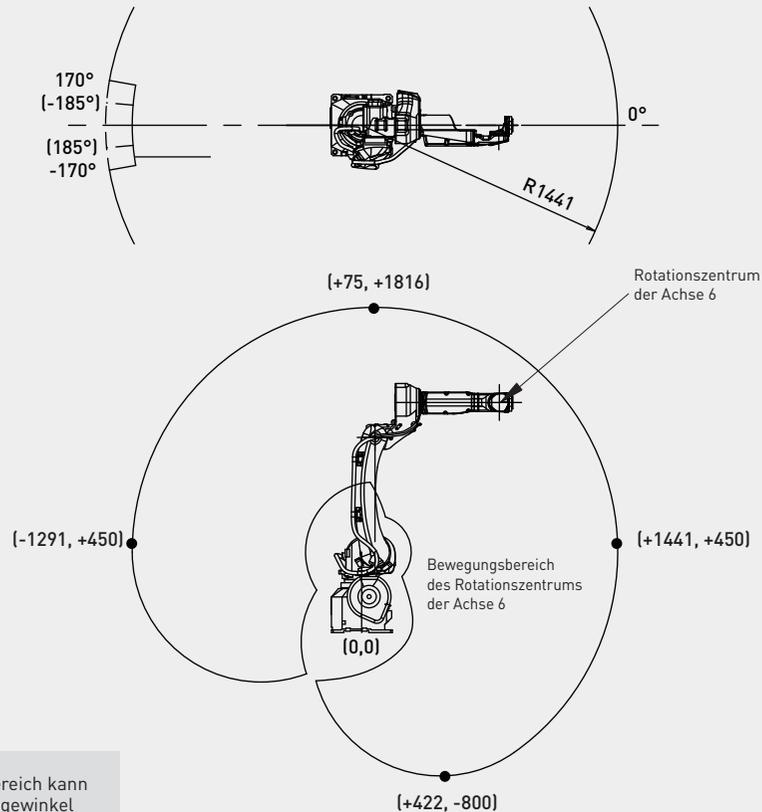
Max. Gewicht am Handgelenk: **12 kg**



Max. Reichweite: **1441 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	± 0.02*	145	340 (370)	235	455	380	280 (360)*21)	540 (900)*21)	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30

Arbeitsbereich



Bewegungsbereich kann je nach Montagewinkel eingeschränkt sein.



Roboter

Roboter	M-10iD/12
Roboter aufstellmaße [mm]	340 x 340
Bodenmontage	●
Deckenmontage	●
Wandmontage	●



Steuerung

Steuerung	R-30iB Plus
Schaltschranktyp Open Air	-
Schaltschranktyp Mate	○
Schaltschranktyp A	●
Schaltschranktyp B	○
iPendant 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]	57,4
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 IS09283