

M-20iA/35M (Высокая инерция)



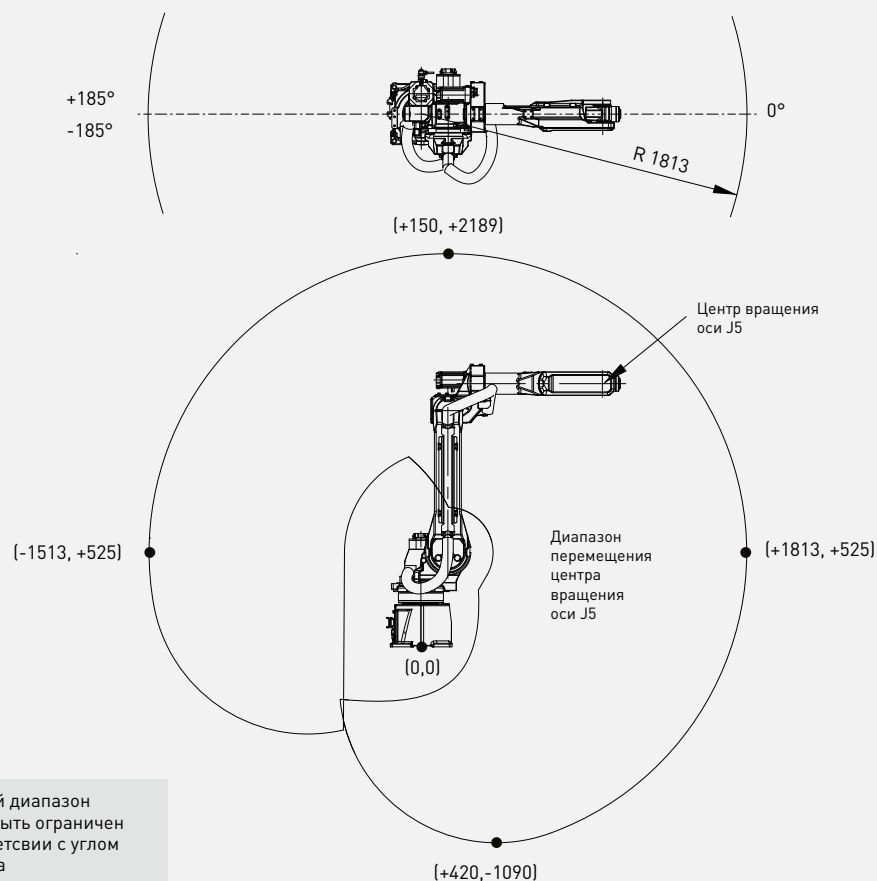
Максимальная нагрузка на кисть: **35 кг**



Достигаемость: **1813 мм**

Управляемых осей	Повторяемость (мм)	Вес (кг)	Угол поворота (°)						Максимальная скорость (°/s)						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.03*	252	370	260	461,0	400	280	900	180	180	200	350	350	400	110/4	110/4	60.0/1.5

Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



Робот

Робот	M-20iA/35M
Площадь установки [мм]	383 x 343
Монтаж напольный	●
Монтаж в потолочном положении	●
Монтаж под углом	●



Контроллер

Контроллер	R30iB
Шкаф Open Air	-
Шкаф Mate	○
Шкаф типа A	●
Шкаф типа B	○
Пульт управления iPendant	●

Электрические подключения

Напряжение 50/60 Гц, 3 фазы [В]	380-575
Напряжение 50/60 Гц, 1 фазы [В]	-
Среднее потребление энергии [кВт]	1

Встроенные коммуникации

Интегрированные Вх./Вых. цифровые сигналы в локтевом суставе	8/8
Интегрированная пневмомагистраль	1

Условия эксплуатации

Уровень акустического шума [дВ]	< 70
Рабочая температура окружающей среды [°C]	0-45

Класс IP защиты

Корпус стандартный/опциональный	IP54/IP55
Запястье и рука J3 стандартный/опциональный	IP67

● стандартно ○ по запросу - недоступно () с аппаратным и/или программным обеспечением *По стандарту ISO9283