

# P-50iB/10L (Удлиненная рука, Полное запястье)



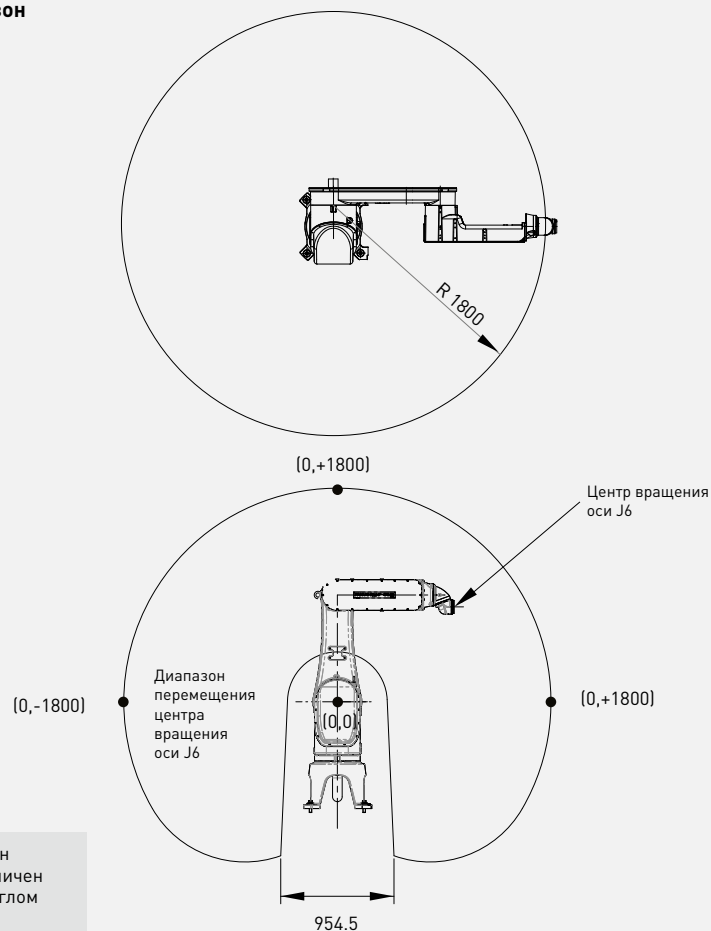
Максимальная нагрузка на кисть:  
**10 кг**



Достигаемость:  
**1800 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	± 0.2	331	320	240	404	1080	1080	1080	140	140	160	375	430	545	43.35/1.954	36.86/1.413	4.90/0.025

## Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



### Робот

Робот	P-50iB/10L
Площадь установки [мм]	580 x 560
Монтаж напольный	•
Монтаж в потолочном положении	•
Монтаж под углом	•



### Контроллер

Контроллер	R30iB
Шкаф Open Air	-
Шкаф Mate	•
Шкаф типа А	-
Шкаф типа В	-
Пульт управления iPendant	•

### Электрические подключения

Напряжение 50/60 Гц, 3 фазы [В]	200-230
Напряжение 50/60 Гц, 1 фазы [В]	-
Среднее потребление энергии [кВт]	0.8

### Встроенные коммуникации

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

### Условия эксплуатации

Уровень акустического шума [дБ]	-
Рабочая температура окружающей среды [°C]	0-45

### Класс IP защиты

Корпус стандартный/опциональный	*5
Запястье и рука J3 стандартный/опциональный	*5

\*5) сертифицировано ATEX Cat. II Group 2G and 2D

• стандартно о по запросу - недоступно ( ) с аппаратным и/или программным обеспечением