

# CR-35iA



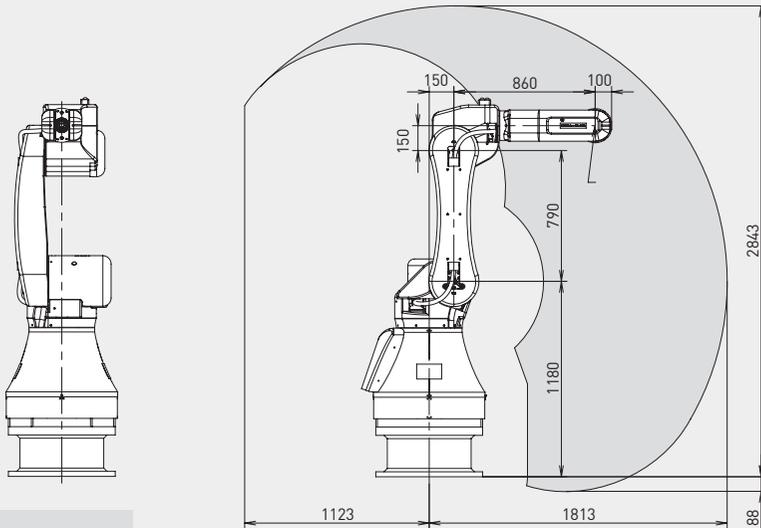
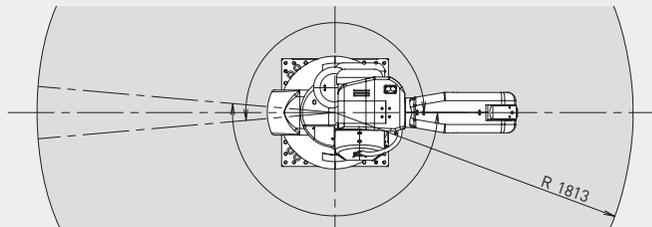
Максимальная нагрузка на кисть:  
**35 кг**



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**	990	370	165	258	400	220	900	750*2						110/4	110/4	60.0/1.5

## Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



### Робот

**CR-35iA**

Площадь установки [мм]	650 x 650
Монтаж напольный	●
Монтаж в потолочном положении	-
Монтаж настенный	-



### Контроллер

**R30iB Plus**

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

### 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	6/4
Интегрированная пневмомагистраль	-

### Условия эксплуатации

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

### Класс IP защиты

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

\*1) В случае перемещения на короткие расстояния скорость может не достигать указанного максимального значения.

\*2) Необходимо настроить скорость перемещения согласно оценке степени риска системы с учетом ограниченного пространства.

● стандартно ○ по запросу - недоступно [ ] с аппаратным и/или программным обеспечением \*\*На основании ISO9283