

CR-14iA/L



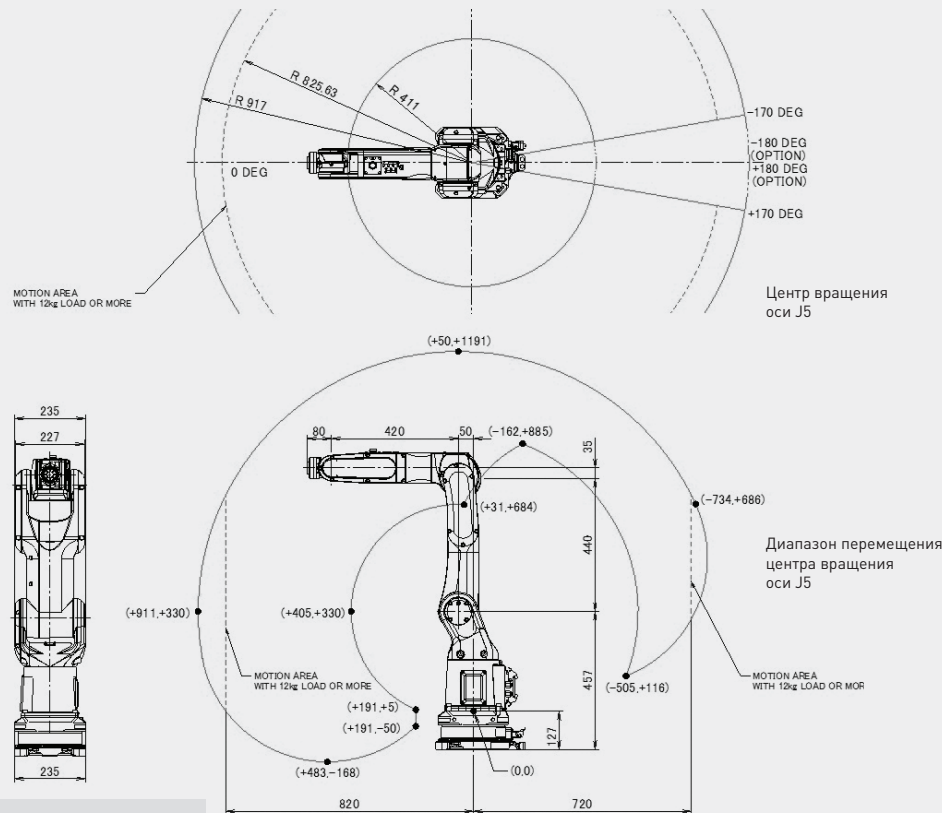
Максимальная нагрузка на кисть: **14 кг**



Достигаемость: **911 мм *1**

| Управляемых осей | Повторяемость [мм] | Вес (кг) | Угол поворота [°] | | | | | | Максимальная скорость [°/с] | | | | | | 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 | ± 0.01* | 55 | 340 | 166 | 383 | 380 | 240 | 720 | 500*2 | | | | | | 31.0/0.66 | 31.0/0.66 | 13.4/0.30 |

Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



Робот

| Робот | CR-14iA/L |
|-------------------------------|-------------|
| Площадь установки [мм] | 296.5 x 235 |
| Монтаж напольный | ● |
| Монтаж в потолочном положении | ● |
| Монтаж настенный *3 | ● |



Контроллер

| Контроллер | R-30iB 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] | - |
| Напряжение 50/60 Гц, 1 фазы [В] | 200-230*3 |
| Среднее потребление энергии [кВт] | 0.5 |

Встроенные коммуникации

| | |
|--|-----|
| Интегрированные Вх./Вых. цифровые сигналы в локтевом суставе | 6/2 |
| Интегрированная пневмомагистраль | 1 |

Условия эксплуатации

| | |
|---|------|
| Уровень акустического шума [дБ] | 64.7 |
| Рабочая температура окружающей среды [°C] | 0-45 |

Класс IP защиты

| | |
|---|------|
| Корпус стандартный/опциональный | IP67 |
| Запястье и рука J3 стандартный/опциональный | IP67 |

*1) 911 мм (грузоподъемность < 12 кг) - 820 мм (грузоподъемность > 12 кг)

*2) Макс. скорость в Декартовой системе координат 500 мм/с. В случае перемещения на короткие расстояния скорость может не достигать указанного максимального значения.

*3) Тип NRTL в настоящее время не поддерживается

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