

# M-20iA/20T (Портальный робот, Полое запястье)



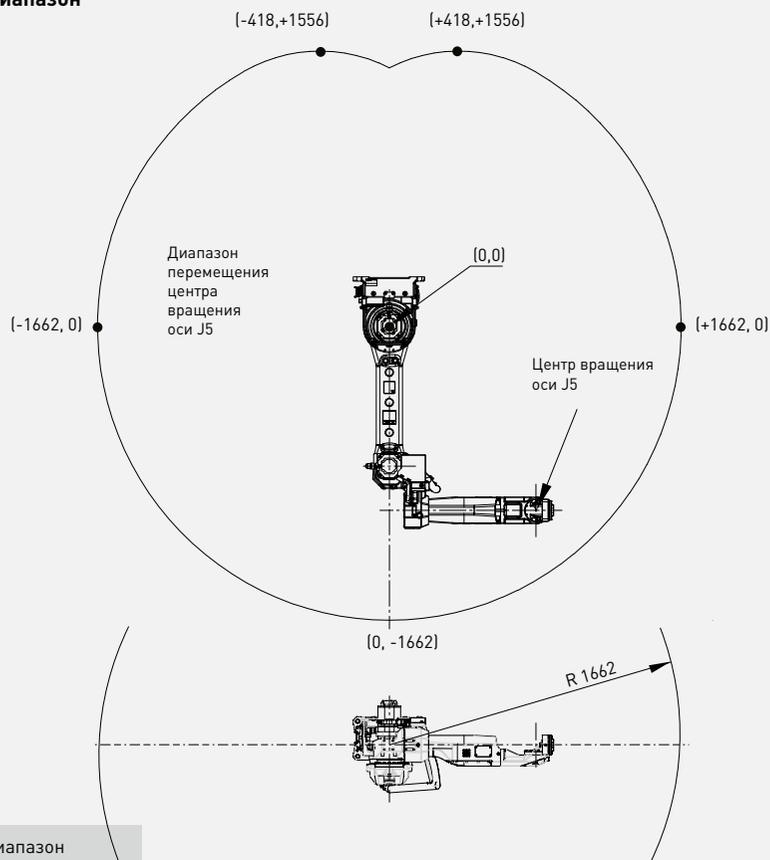
Максимальная нагрузка на кисть: **20 кг**



Достигаемость: **1662 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	± 0.04**	185	*1	300	586	400	360	900	*1	175	180	360	360	550	44/1.04	44/1.04	22/0.28

## Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



## Робот

	M-20iA/20T
Площадь установки [мм]	410 x 245
Монтаж напольный	-
Монтаж в потолочном положении	●
Монтаж под углом	●



## 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 [дБ]	< 70
Рабочая температура окружающей среды [°C]	0-45

## Класс IP защиты

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

\*1) Зависит от спецификации рельсы

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

\*\*По стандарту ISO9283