

CR-15iA (Полое запястье)



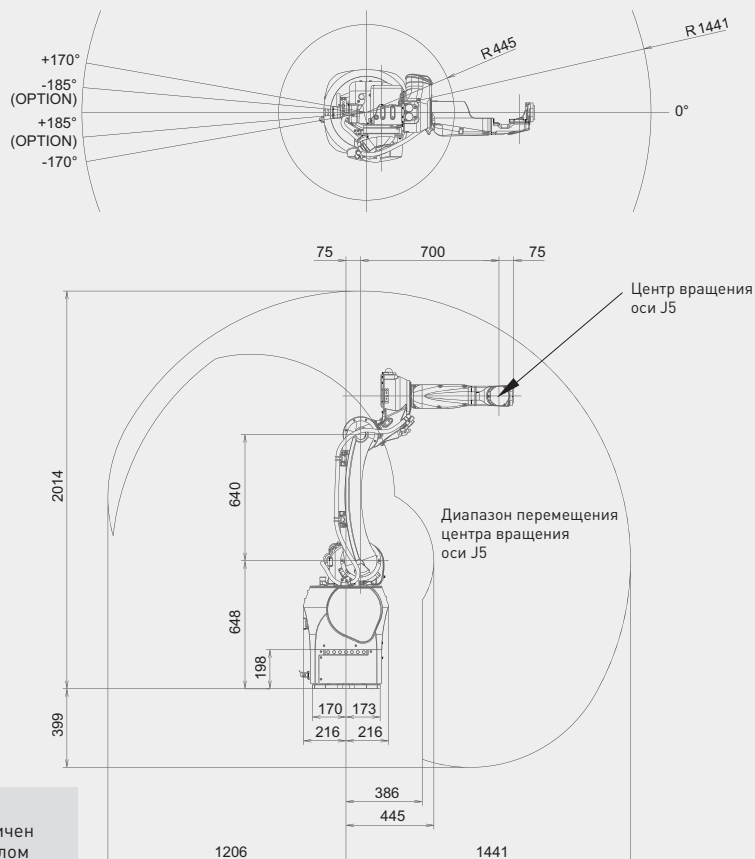
Максимальная нагрузка на кисть:
15 кг



Достигаемость:
1441 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	± 0.02*	255	340	180	305	380	280	900	800 / 1500*2						26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30

Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



Робот

	CR-15iA
Площадь установки [мм]	346 x 346
Монтаж напольный	●
Монтаж в потолочном положении	●
Монтаж настенный *3	●



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

Встроенные коммуникации

Интегрированные Вх./Вых. цифровые сигналы в локтевом суставе	7/5
Интегрированная пневмомагистраль	1

Условия эксплуатации

Уровень акустического шума [dB]	< 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) Если зона контролируется датчиком безопасности (размещается отдельно)

*3) В случае настенного монтажа рабочее пространство будет ограничено в соответствии с полезной нагрузкой.

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