

M-10iD/12 (Poignet creux)



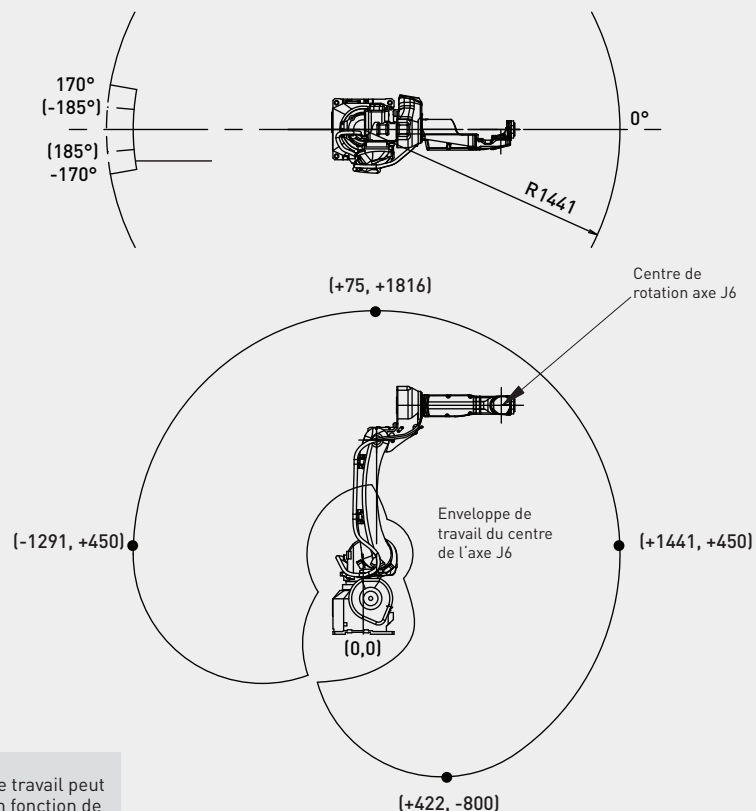
Charge admissible
au poignet: **12 kg**



Rayon:
1441 mm

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)						Vitesse de mouvement(°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm ²)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.02*	145	340 (370)	235	455	380	280 (360)*21)	540 (900)*21)	260	240	260	430	450	720	26.0/0.90	26.0/0.90	11.0/0.30

Enveloppe de travail



L'enveloppe de travail peut être limitée en fonction de l'angle de montage!



Robot

Robot	M-10iD/12
Empreinte au sol [mm]	340 x 340
Fixation au sol	•
Fixation à l'envers	•
Fixation au mur ou en angle	•



Contrôleur

Contrôleur	R-30iB Plus
Armoire Open Air	-
Armoire Mate	o
Armoire Taille A	•
Armoire Taille B	o
iPendant Touch	•

Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	380-575
Tension 50/60Hz monophasée [V]	-
Consommation d'énergie moyenne [kW]	1

Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	8/8
Alimentation d'air intégrée	1

Environnement

Niveau sonore [dB]	57,4
Température ambiante [° C]	0-45

Protection

Indice de protection / en option	IP54 /IP65
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67

*21) Gamme étendue pour le type de câble externe

• Standard o Sur demande - Non disponible () avec option matériel ou logiciel *Basé sur ISO9283