

CRX-10iA

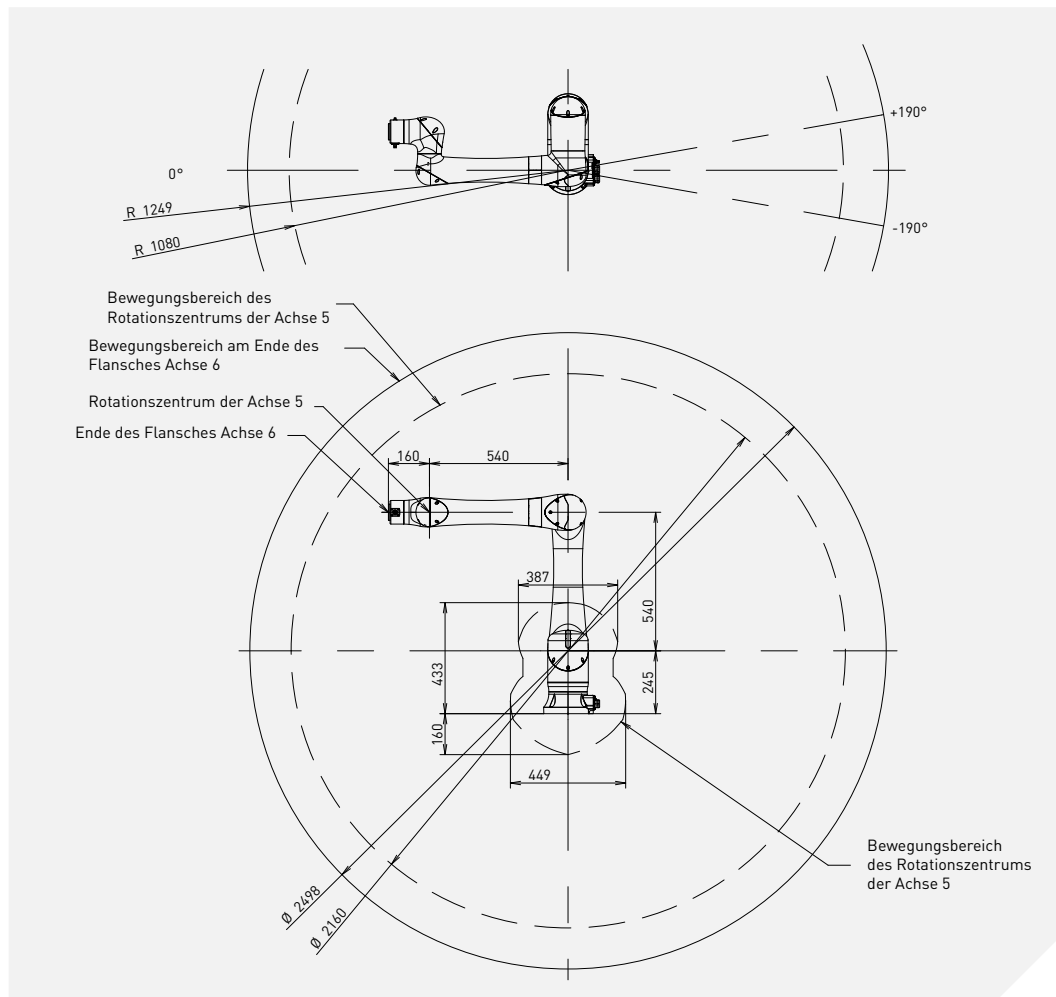


Max. Gewicht am Handgelenk: **10 kg**



Max. Reichweite: **1249 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)					Achsgeschwindigkeit (°/s) *2						Maximale Lineargeswindigkeit (mm/s)	A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm²)	
			A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6					
6	± 0.04*	40	380	360	570	380	360	450	120	120	180	180	180	180	1000*1	34.8/1.28	26.0/0.90	11.0/0.30



Roboter

Roboter	CRX-10iA
Roboter aufstellmaße [mm]	190
Bodenmontage	•
Deckenmontage	•
Wandmontage	•



Steuerung

Steuerung	R-30iB Plus
Schaltschranktyp Mini Plus	•
Abmaße [mm]	410 x 277 x 370
Tablet TP	•

Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	-
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	200-240
Durchschnittliche Leistung [kW]	0.3

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	2/2 *3
Integrierte Luftzufuhr	-

Umgebung

Schallleistungspegel [dB]	<70
Umgebungstemperatur [° C]	0-45
Luftfeuchtigkeit [%]	≤ 75 *4
Luftfeuchtigkeit - kurzfristig [%RH]	≤ 95 *5
Schwingungsbeschleunigung [m/s²]	≤ 4.9 (0.5G)

Schutzart

Mechanik Standard/optional	IP67
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP67

*1) 2000mm/s im High-Speed-Mode

*2) Bei kurzen Distanzen kann es vorkommen, dass die Geschwindigkeit den angegebenen Maximalwert nicht erreicht

*3) RS485 Schnittstelle inklusive

*4) Weder Tau noch Frost zulässig

*5) Innerhalb eines Monats

• Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar () mit Hardware- und/oder Software-Option *basierend auf IS09283