

M-410iB/140H



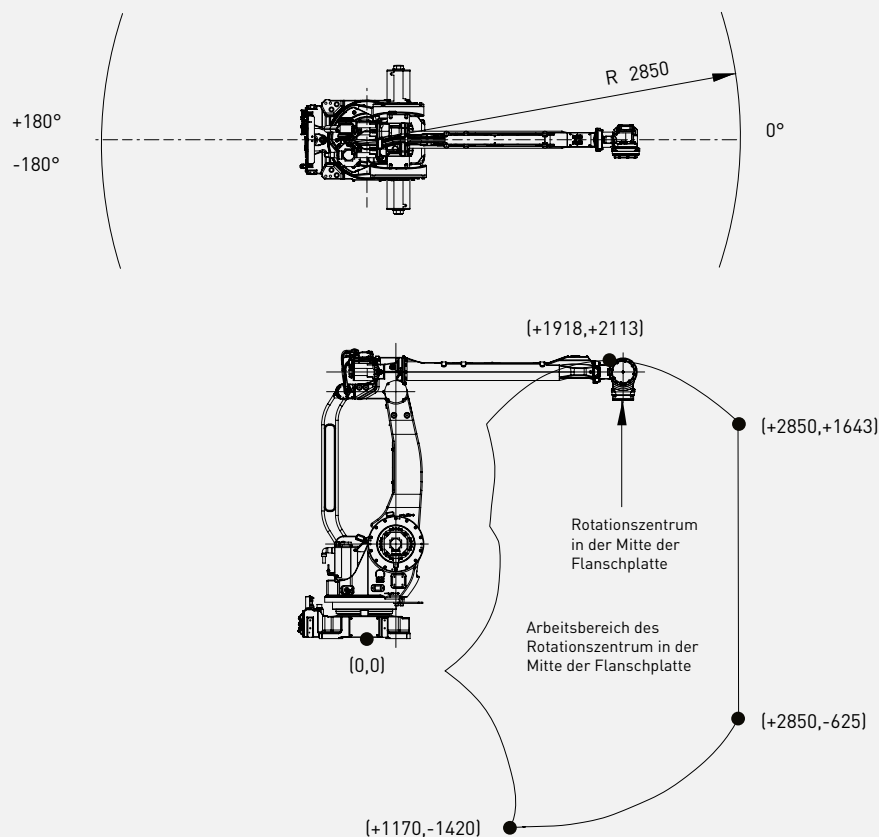
Max. Gewicht am Handgelenk: **140 kg**



Max. Reichweite: **2850 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (°/s)						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6			
5	± 0.2	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-

Arbeitsbereich



Robot

M-410iB/140H

Roboter aufstellmaße [mm]	806 x 610
Bodenmontage	●
Deckenmontage	-
Wandmontage	-



Steuerung

R-30iB Plus

Schaltschranktyp Open Air	-
Schaltschranktyp Mate	-
Schaltschranktyp A	●
Schaltschranktyp B	○
iPendant Touch (Standard)	●

Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	380-575
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	-
Durchschnittliche Leistung [kW]	1

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	8/8
Integrierte Luftzufuhr	1

Umgebung

Schalleistungspegel [dB]	< 70
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

Schutzart

Mechanik Standard/optional	IP54
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP54

● Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar () mit Hardware- und/oder Software-Option