

# M-1iA/0.5A



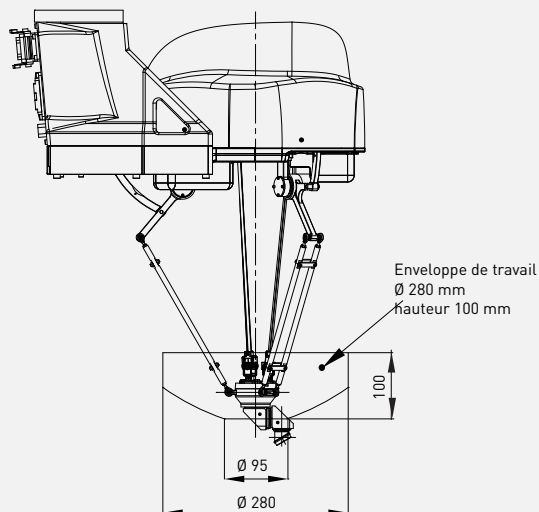
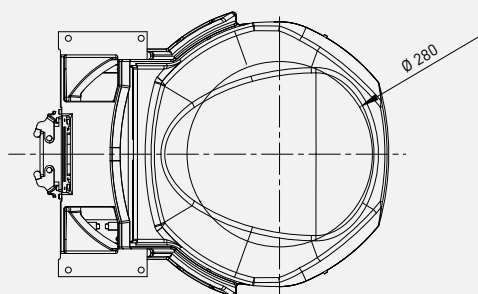
Charge admissible  
au poignet:  
**0.5 kg (1 kg)**



Rayon:  
**280 mm**

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)							Vitesse de mouvement(°/s)							J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1				
6	± 0.02	23 *2	Ø 280 x 100 *3				720	300	720	-	-	-	-	1440	1440	1440	-		*4	

## Enveloppe de travail



### Robot

	M-1iA/0.5A
Empreinte au sol [mm]	134 x 370
Fixation au sol	•
Fixation à l'envers	•
Fixation au mur ou en angle	•



### Contrôleur

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

### Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	-
Tension 50/60Hz monophasée [V]	220-230
Consommation d'énergie moyenne [kW]	0.2

### Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	6/6
Alimentation d'air intégrée	1

### Environnement

Niveau sonore [dB]	61.2
Température ambiante [° C]	0-45

### Protection

Indice de protection / en option	IP20
Poignet et bras J3 standard / en option	IP20

\*2) avec support de fixation \*3) Ø en mm \*4) se référer au diagramme de charge du poignet  
 • Standard ○ Sur demande - Non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel