

M-3iA/6A



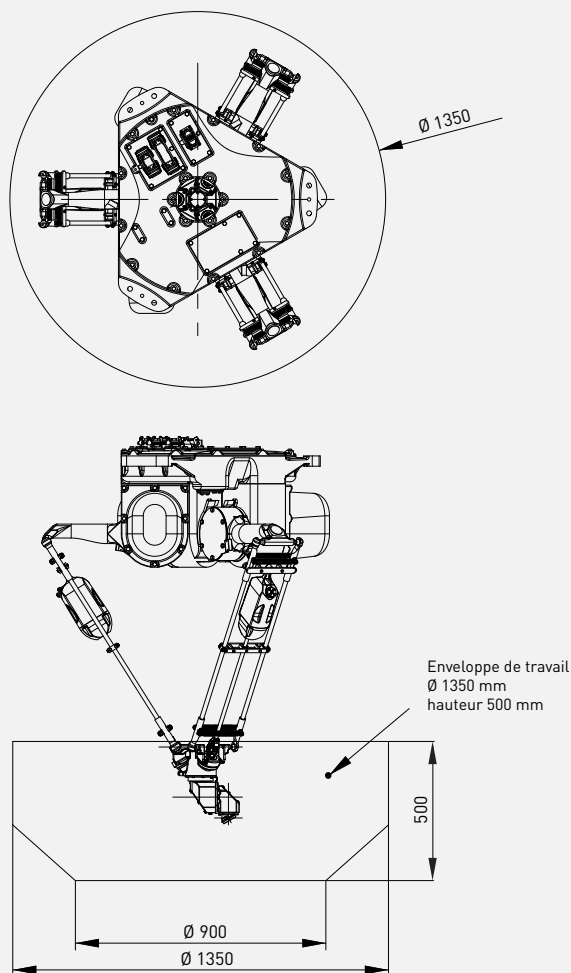
Charge admissible
au poignet: **6 kg**



Rayon:
1350 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	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1			
6	± 0.1	175	∅ 1350 x 500 *3			720	300	720	-	-	-	-	4000	2000	2000	-		*4	

Enveloppe de travail



Robot

	M-3iA/6A
Empreinte au sol [mm]	∅ 860
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]	200-230 *6
Tension 50/60Hz monophasée [V]	-
Consommation d'énergie moyenne [kW]	2.5

Services intégrés

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

Environnement

Niveau sonore [dB]	79.2
Température ambiante [° C]	0-45

Protection

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

*3) ∅ en mm *4) se référer au diagramme de charge du poignet *6) Transformateur nécessaire
 • Standard ○ Sur demande - Non disponible () avec option matériel ou logiciel