

# M-410iB/140H



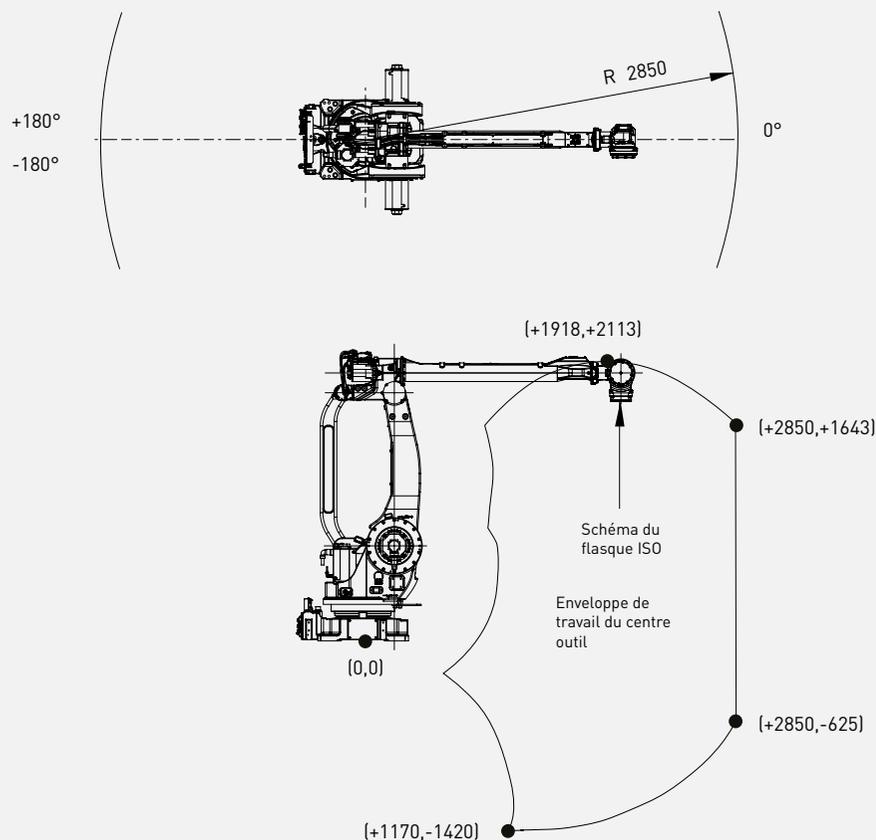
Charge admissible  
au poignet: **140 kg**



Rayon:  
**2850 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	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
5	± 0.05	1200	360	155	112	20	720	-	140	115	135	135	420	-	147	53	-

## Enveloppe de travail



### Robot

**M-410iB/140H**

Empreinte au sol [mm]	806 x 610
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]	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]	< 70
Température ambiante [° C]	0-45

### Protection

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

● Standard    ○ Sur demande    - Non disponible    ( ) avec option matériel ou logiciel