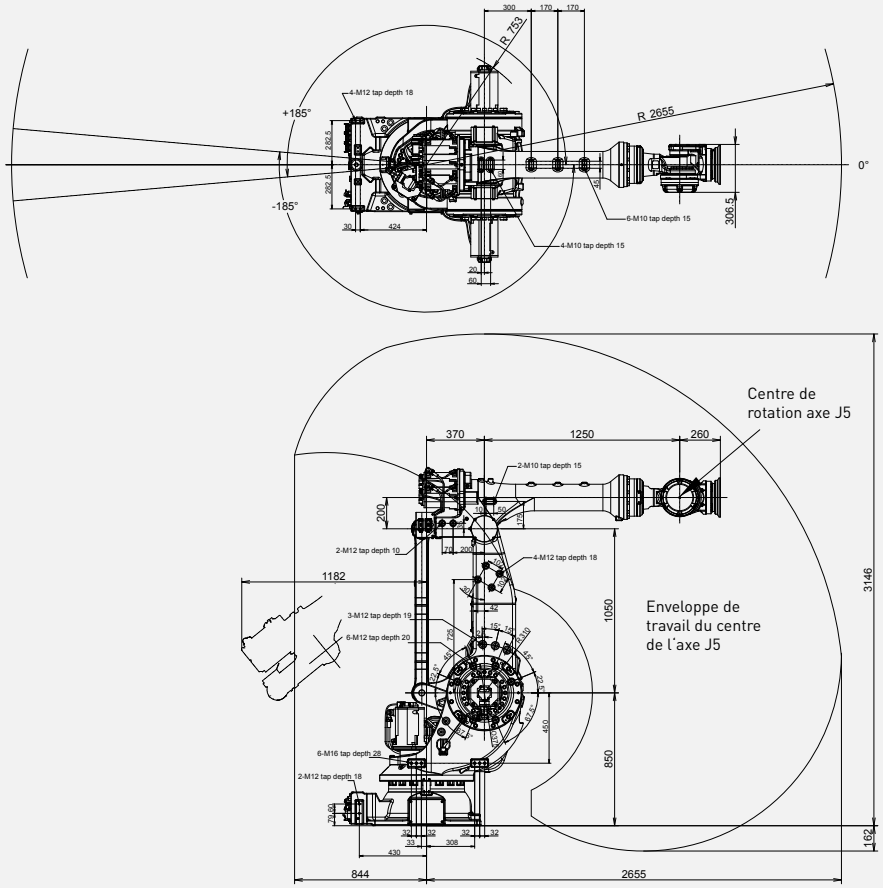
M-900*i*B/360

Charge admissible au poignet: **360 kg**

Rayon: **2655 mm**

Axes	Répéatabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)						Vitesse de mouvement(°/s)						J4 Moment/ Inertie (Nm/kgm2)	J5 Moment/ Inertie (Nm/kgm2)	J6 Moment/ Inertie (Nm/kgm2)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.1*	1540	370	151	224	720	250	720	110	105	100	110	110	180	1960(260(460)	1960(260(460)	1050/160(360)

Enveloppe de travail



Robot	**M-900*i*B/360**
Empreinte au sol [mm]	830 X 610
Fixation au sol	●
Fixation à l'envers	●
Fixation au mur ou en angle	●
Contrôleur	**R30*i*B**
Armoire Open Air	-
Armoire Mate	-
Armoire Taille A	●
Armoire Taille B	○
*i*Pendant Touch	●
Raccordements électriques	
Tension 50/60Hz triphasée [V]	380-575
Tension 50/60Hz monophasée [V]	-
Consommation d'énergie moyenne [kW]	3
Services intégrés	
Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	8/8
Alimentation d'air intégrée	2
Environnement	
Niveau sonore [dB]	73.9
Température ambiante [° C]	0-45
Protection	
Indice de protection / en option	IP54/IP56
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67

● Standard ○ Sur demande - Non disponible ( ) avec option matériel ou logiciel *Basé sur ISO9283