

CR-35iA



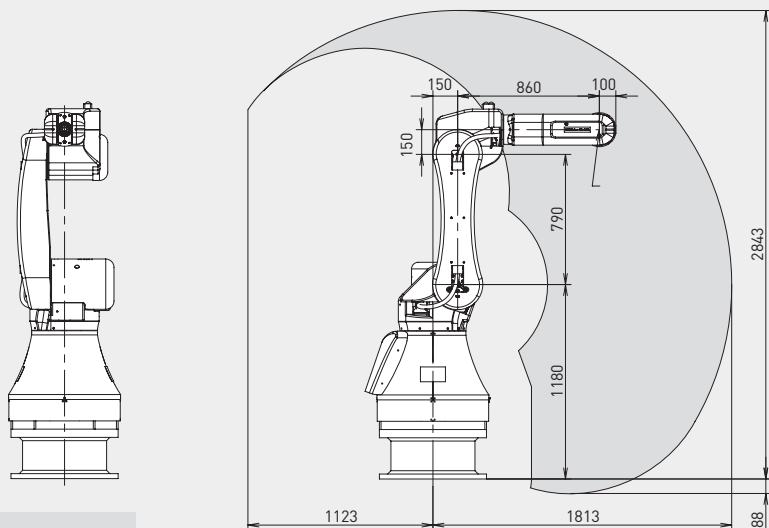
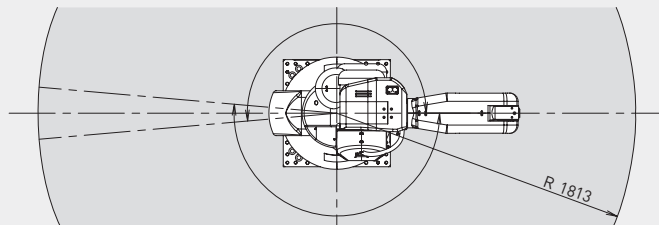
Максимальная
нагрузка на кисть:
35 кг



Достигаемость:
1813 мм

Управляемых осей	Повторяемость [мм]	Вес (кг)	Угол поворота [°]						Максимальная скорость [°/s]						Момент силы J4 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J5 (Нм) / Момент инерции (кгм)	Момент силы J6 (Нм) / Момент инерции (кгм)
			J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.03**	990	370	165	258	400	220	900	750*2						110/4	110/4	60.0/1.5

Рабочий диапазон



Рабочий диапазон может быть ограничен в соответствии с углом монтажа



Робот

CR-35iA

Площадь установки [мм]	650 x 650
Монтаж напольный	●
Монтаж в потолочном положении	-
Монтаж настенный	-



Контроллер

R30iB Plus

Шкаф Open Air	-
Шкаф Mate	-
Шкаф типа A	●
Шкаф типа B	○
Пульт управления iPendant Touch	●

Электрические подключения

Напряжение 50/60 Гц, 3 фазы [В]	380-575
Напряжение 50/60 Гц, 1 фазы [В]	-
Среднее потребление энергии [кВт]	1

Встроенные коммуникации

Интегрированные Вх./Вых. цифровые сигналы в локтевом суставе	6/4
Интегрированная пневмомагистраль	-

Условия эксплуатации

Уровень акустического шума [dB]	< 70
Рабочая температура окружающей среды [°C]	0-45

Класс IP защиты

Корпус стандартный/опциональный	IP54
Запястье и рука J3 стандартный/опциональный	IP67

*1) В случае перемещения на короткие расстояния скорость может не достигать указанного максимального значения.

*2) Необходимо настроить скорость перемещения согласно оценке степени риска системы с учетом ограниченного пространства.

● стандартно ○ по запросу - недоступно [] с аппаратным и/или программным обеспечением **На основании ISO9283