



Основное назначение—для загрузки-разгрузки основного и вспомогательного оборудования.

Номинальная грузоподъемность, кг.....	60
Число степеней подвижности .....	7
Число рук/захватов на руку .....	1/1
Тип привода.....	Электрогидравлический
Устройство управления.....	Позиционное
Число программируемых координат.....	6
Способ программирования перемещений.....	Обучение
Погрешность позиционирования,мм.....	$\pm 3$
Максимальный радиус зоны обслуживания R,мм.....	2044
Масса,кг.....	2040
Линейные перемещения, мм:	

x (со скоростью 0,4-0,8 м/с).....	1000
y (со скоростью 0,08-0,12 м/с).....	400

Угловые перемещения, град. :

$\varphi_1$ (со скоростью 40 град/сек).....	330
$\theta_1$ (со скоростью 18 град/сек).....	70
$\theta_2$ (со скоростью 32 град/сек).....	105
$\theta_3$ (со скоростью 36 град/сек).....	270
$\alpha$ (со скоростью 77 град/сек).....	360