



Основное назначение—для автоматизации тяжёлых ручных работ, загрузки оборудования.

Номинальная грузоподъемность, кг.....	35;50
Число степеней подвижности .....	6
Число рук/захватов на руку .....	1/1
Тип привода.....	Электрический
Устройство управления.....	Универсальное
Число программируемых координат.....	6
Способ программирования перемещений.....	Обучение
Погрешность позиционирования,мм.....	$\pm 0,5$
Максимальный радиус зоны обслуживания R,мм.....	2600
Масса,кг.....	1800
Угловые перемещения, град. :	

teta1.....	70
teta2.....	105
teta3 .....	270
alpha.....	360
fi .....	330
gamma .....	360