

CR-4iA

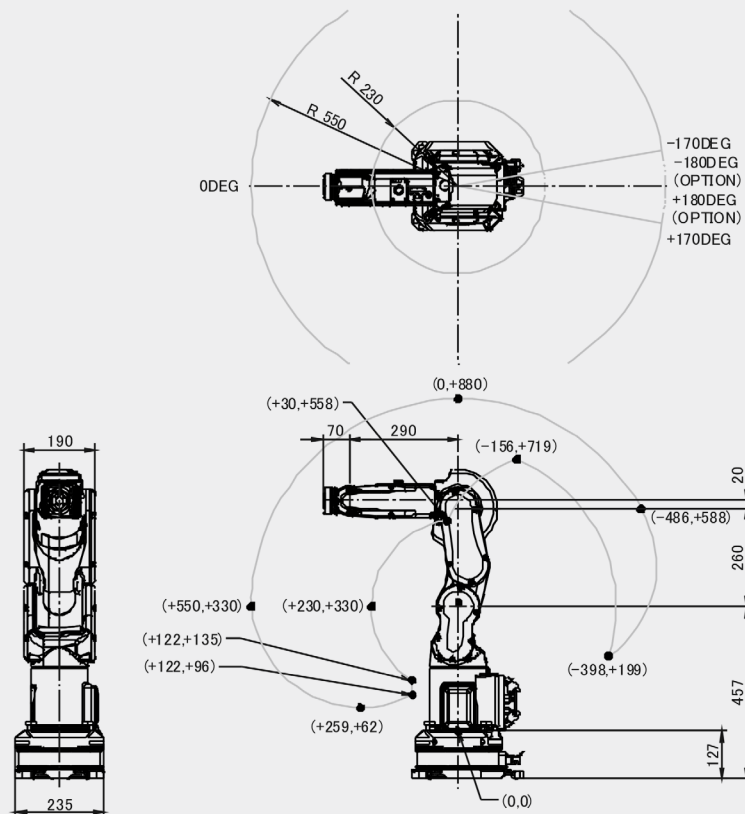


Charge admissible
au poignet: **4 kg**



Rayon:
550 mm

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)						Vitesse de mouvement (°/s)*1						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	± 0.01**	48	340	150	354	380	200	720	1000*2						8.86/0.2	8.86/0.2	4.9/0.067



Robot

Empreinte au sol [mm]	296.5 x 235
Fixation au sol	●
Fixation à l'envers	●
Fixation au mur *3	●



Contrôleur

Armoire Open Air	○
Armoire Mate	●
Armoire Taille A	-
Armoire Taille B	-
iPendant Touch	●

Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	-
Tension 50/60Hz monophasée [V]	200-230
Consommation d'énergie moyenne [kW]	0.5

Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	6/2
Alimentation d'air intégrée	•

Environnement

Niveau sonore [dB]	64.7
Température ambiante [° C]	0-45

Protection

Indice de protection / en option	IP67
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67

*1) Dans le cas de petite distance, la vitesse peut ne pas atteindre sa valeur maximale indiquée.

*2) Il est nécessaire d'adapter la vitesse de déplacement en fonction de l'analyse de risques.

*3) En cas de fixation au mur, l'espace de travail sera restreint en fonction de la charge embarquée.

• de série o sur demande - pas disponible () avec option matériel et/ou logiciel **Basé sur ISO9283