

CR-14iA/L



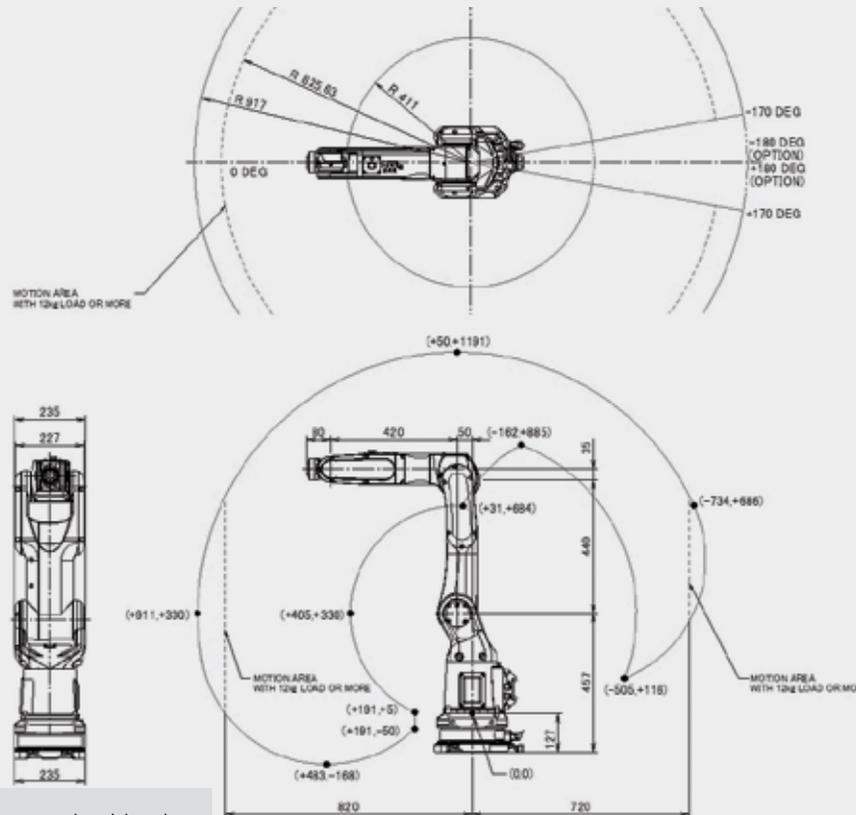
Max. Gewicht am Handgelenk: **14 kg**



Max. Reichweite: **911 mm *1**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (mm/s)	A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)
			A1	A2	A3	A4	A5	A6				
6	± 0.01*	55	340	166	383	380	240	720	500*2	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30

Working range



Bewegungsbereich evtl. eingeschränkt durch Montagewinkel!



Robot

	CR-14iA/L
Robotermaße [mm]	296.5 x 235
Bodenmontage	●
Deckenmontage	●
Wandmontage *2	●



Steuerung

	R-30iB Plus
Schaltschranktyp Open Air	-
Schaltschranktyp Mate	●
Schaltschranktyp A	-
Schaltschranktyp B	-
iPendant Touch (Standard)	●

Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	-
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	200-230*3
Durchschnittliche Leistung [kW]	0.5

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	6/2
Integrierte Luftzufuhr	1

Umgebung

Schallleistungspegel [dB]	64.7
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

Schutzart

Mechanik Standard/optional	IP67
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP67

*1) 911 mm (Traglast <12 kg) - 820 mm (Traglast >12 kg)

*2) max. kartesische Geschwindigkeit 500 mm/s. Bei kurzen Distanzen kann es vorkommen, dass die Geschwindigkeit den angegebenen Maximalwert nicht erreicht

*3) NRTL Typ wird bisher nicht unterstützt

● Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar () mit Hardware- und/oder Software-Option *basierend auf IS09283