

# M-1iA/0.5A



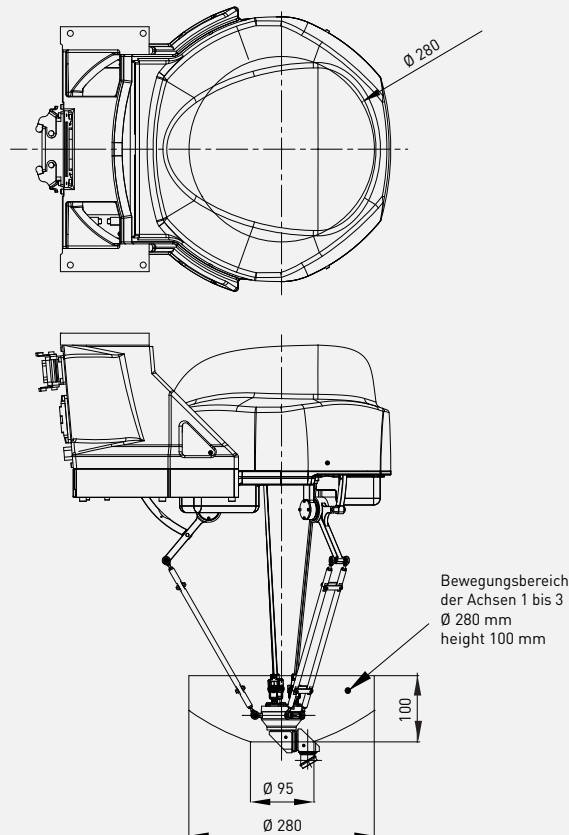
Max. Gewicht am Handgelenk:  
**0.5 kg (1 kg)**



Max. Reichweite:  
**280 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)							Achsgeschwindigkeit (°/s)							A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm <sup>2</sup> )	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm <sup>2</sup> )	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm <sup>2</sup> )
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1	A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1			
6	± 0.02	23 *2	Ø 280 x 100 *3				720	300	720	-	-	-	-	1440	1440	1440	-	*4	

## Arbeitsbereich



### Robot

Robot	M-1iA/0.5A
Roboter aufstellmaße [mm]	134 x 370
Bodenmontage	•
Deckenmontage	•
Wandmontage	•

### Steuerung

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]	220-230
Durchschnittliche Leistung [kW]	0.2

### Integrierte Funktionen

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

### Umgebung

Schalleistungspegel [dB]	61.2
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

### Schutzart

Mechanik Standard/optional	IP20
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP20

\*2) mit Sockel      \*3) Ø in mm mal Höhe in mm      \*4) siehe Handgelenk-Traglastdiagramm  
 • Standard      ○ Auf Anfrage      - Nicht verfügbar      ( ) mit Hardware- und/oder Software-Option