

# M-1iA/1HL (Langer Arm)



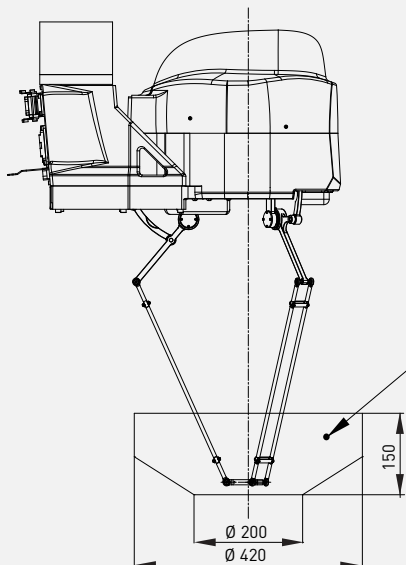
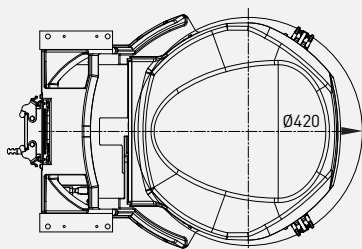
Max. Gewicht am Handgelenk: **1 kg**



Max. Reichweite: **420 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			
3	± 0.03	21 *2	Ø 420 x 150 *3			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*4	

## Arbeitsbereich



Bewegungsbereich der Achsen 1 bis 3  
Ø 420 mm  
height 150 mm



### Robot

	M-1iA/1HL
Robotermaße [mm]	134 x 370
Bodenmontage	●
Deckenmontage	●
Wandmontage	-



### 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]	57.6
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