

# M-2iA/3A



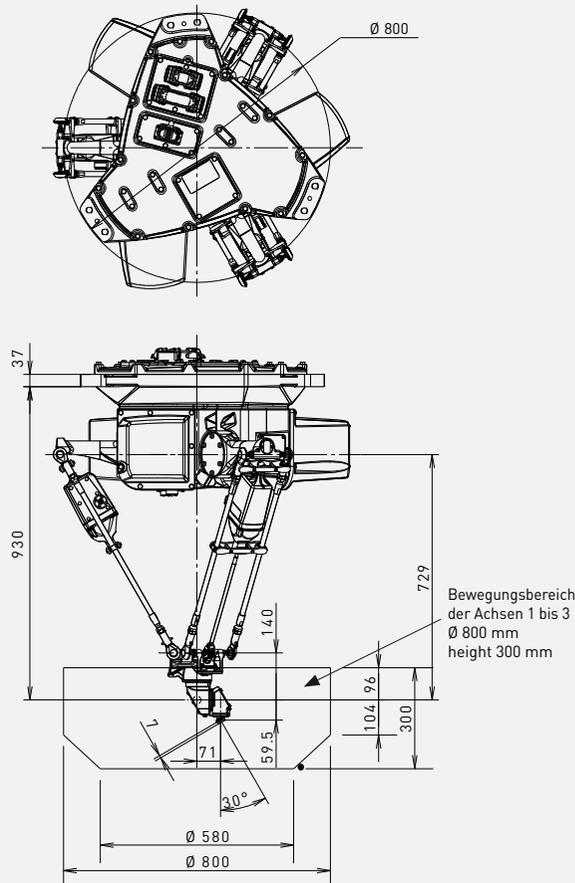
Max. Gewicht am Handgelenk: **3 kg**



Max. Reichweite: **800 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	± 0.1	140	Ø 800 x 300 *3				720	300	720	-	-	-	-	1700	1700	1700	-	*4	

## Arbeitsbereich



### Robot

	M-2iA/3A
Roboter aufstellmaße [mm]	Ø 800
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]	200-230 *6
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	-
Durchschnittliche Leistung [kW]	2.5

### Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	8/8
Integrierte Luftzufuhr	-

### Umgebung

Schallleistungspegel [dB]	73.7
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

### Schutzart

Mechanik Standard/optional	IP67/IP69K
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP69K

\*3) Ø in mm mal Höhe in mm \*4) siehe Handgelenk-Traglastdiagramm \*6) Transformator erforderlich  
 • Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar ( ) mit Hardware- und/oder Software-Option