

# CR-14iA/L

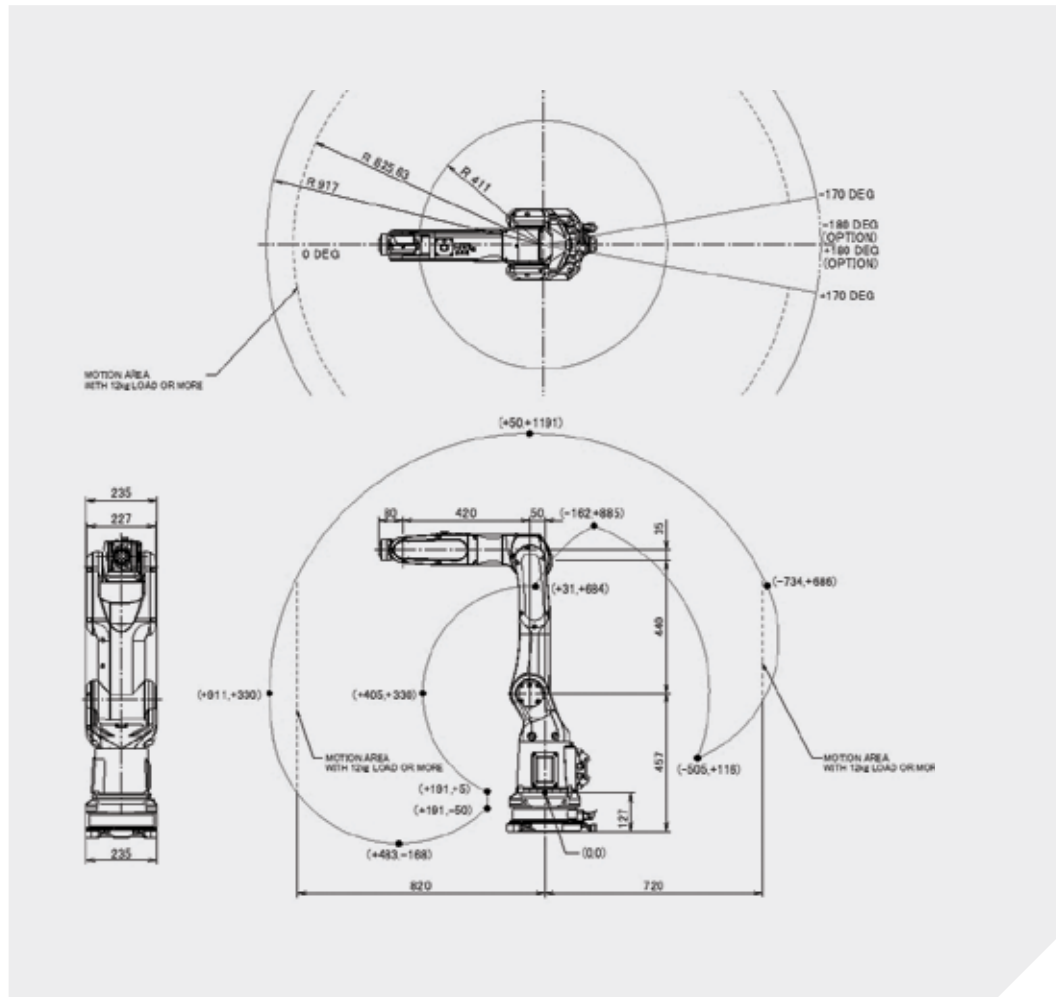


Charge admissible  
au poignet: **15 kg**



Rayon:  
**1411 mm**

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)						Vitesse de mouvement (mm/s)*1	J4 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J5 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )	J6 Moment/Inertie (Nm/kgm <sup>2</sup> )
			J1	J2	J3	J4	J5	J6				
6	± 0.01*	55	340	166	383	380	240	720	500*2	31.0/0.66	31.0/0.66	13.4/0.30



## Robot

Robot	CR-14iA/L
Empreinte au sol [mm]	296.5 x 235
Fixation au sol	●
Fixation à l'envers	●
Fixation au mur *3	●



## Contrôleur

Contrôleur	R-30iB Plus
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*3
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	1

## 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) Si la zone est surveillée par un capteur de proximité de sécurité (installé indépendamment)

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

● de série    ○ sur demande    - pas disponible    ( ) avec option matériel et/ou logiciel    \*\*Basé sur IS09283