

# M-10iD/10L (Poignet creux)



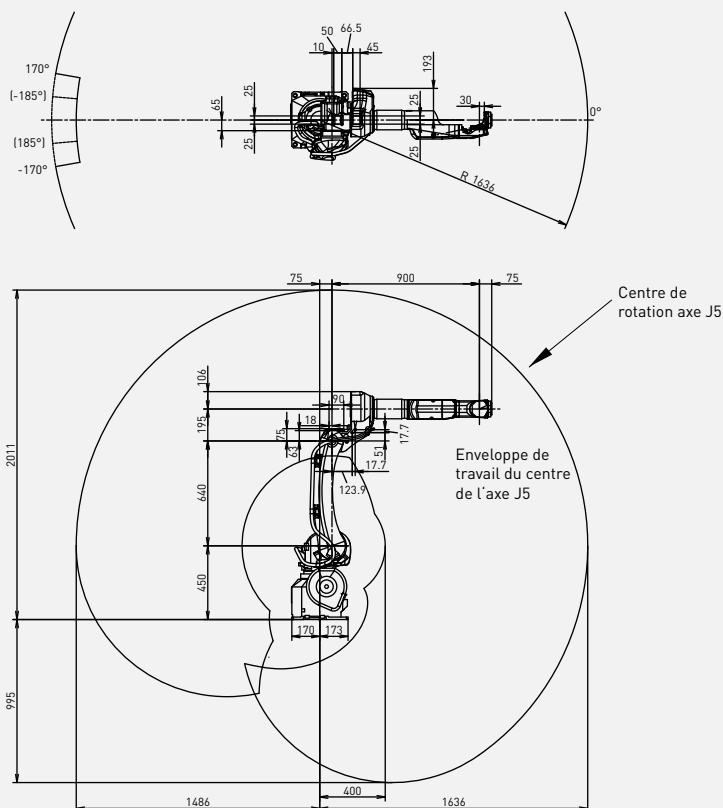
Charge admissible  
au poignet: **10 kg**



Rayon:  
**1636 mm**

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)						Vitesse de mouvement(°/s)						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	J1	J2	J3	J4	J5	J6			
6	± 0.03*	150	340 (370)	235	455	380	360	900	260	240	260	430	450	720	22.0/0.65	22.0/0.65	9.8/0.17

## Enveloppe de travail



**Robot**

**M-10iD/10L**

Empreinte au sol [mm]

343 x 343

Fixation au sol

•

Fixation à l'envers

•

Fixation au mur ou en angle

•



**Contrôleur**

**R-30iB Plus**

Armoire Open Air

-

Armoire Mate

o

Armoire Taille A

•

Armoire Taille B

o

iPendant Touch

•

### Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]

380-575

Tension 50/60Hz monophasée [V]

-

Consommation d'énergie moyenne [kW]

1

### Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]

8/8

Alimentation d'air intégrée

1

### Environnement

Niveau sonore [dB]

< 70

Température ambiante [° C]

0-45

### Protection

Indice de protection / en option

IP54 /IP55

Poignet et bras J3 standard / en option

IP67

• Standard    o Sur demande    - Non disponible    ( ) avec option matériel ou logiciel