

# M-20iD/35 (Hollow wrist)

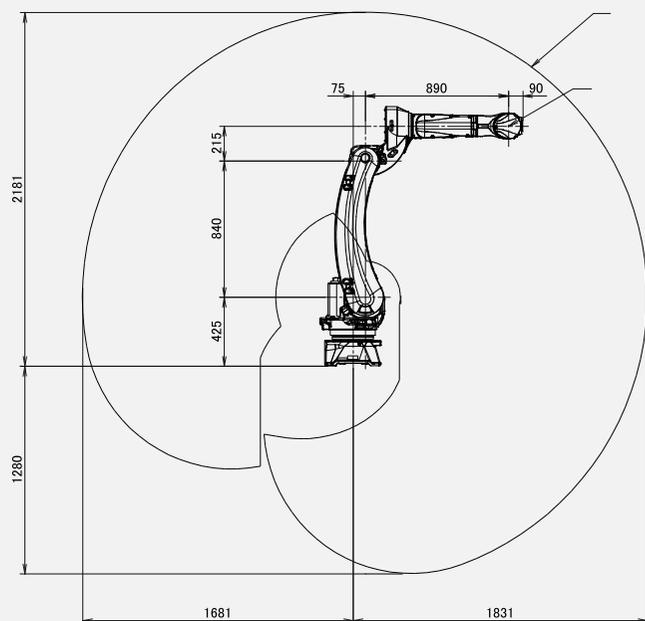
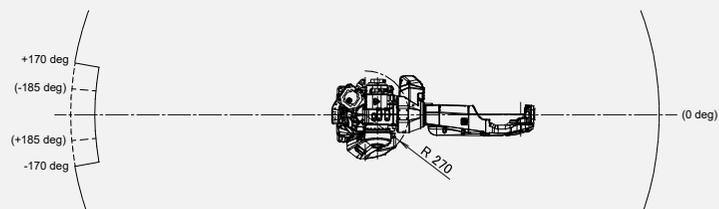


Charge admissible  
au poignet: **35 kg**



Rayon:  
**1831 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	E1	J1	J2	J3	J4	J5	J6	E1			
6	± 0.03*	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	-	180	180	200	350	350	400	-	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5



## Robot

Robot	<b>M-20iD/35</b>
Empreinte au sol [mm]	343 x 343
Fixation au sol	●
Fixation à l'envers	●
Fixation au mur ou en angle	●

## Contrôleur

Contrôleur	<b>R-30iB Plus</b>
Armoire Open Air	-
Armoire Mate	○
Armoire Taille A	●
Armoire Taille B	○
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/IP65
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67

● Standard    ○ Sur demande    - Non disponible    ( ) avec option matériel ou logiciel    \*Basé sur ISO9283