

# P-250iB/15 (Poignet creux)



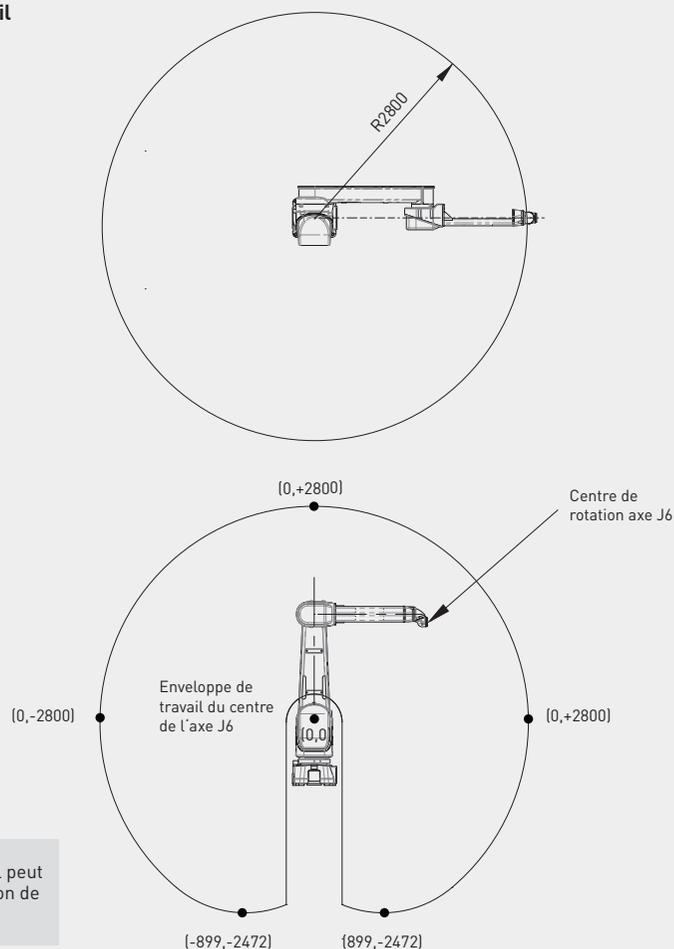
Charge admissible  
au poignet: **15 kg**



Rayon:  
**2800 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	± 0.2	530	320	280	330	1080	1080	1080	160	160	160	375	430	545	65.4/2.999	55.3/2.158	7.4/0.073

## Enveloppe de travail



L'enveloppe de travail peut être limitée en fonction de l'angle de montage!



### Robot

**P-250iB/15**

Empreinte au sol [mm]	560 x 500
Fixation au sol	•
Fixation à l'envers	•
Fixation au mur	•
Fixation en angle	•



### Contrôleur

**R-30iB Plus**

Armoire Open Air	-
Armoire Mate	-
Armoire Taille A	•
Armoire Taille B	-
iPendant Touch	•
Option boîtier ISTP pour iPendant	-

### Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	380-575
Tension 50/60Hz monophasée [V]	-
Consommation d'énergie moyenne [kW]	3.5

### Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	-
Alimentation d'air intégrée	-

### Environnement

Niveau sonore [dB]	< 86.4
Température ambiante [° C]	0-45

### Protection

Certification en zone explosive	*5
---------------------------------	----

\*5) ATEX cat. certifiée II groupes 2G et 2D

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