

P-250iB/15 (Hohles Handgelenk)



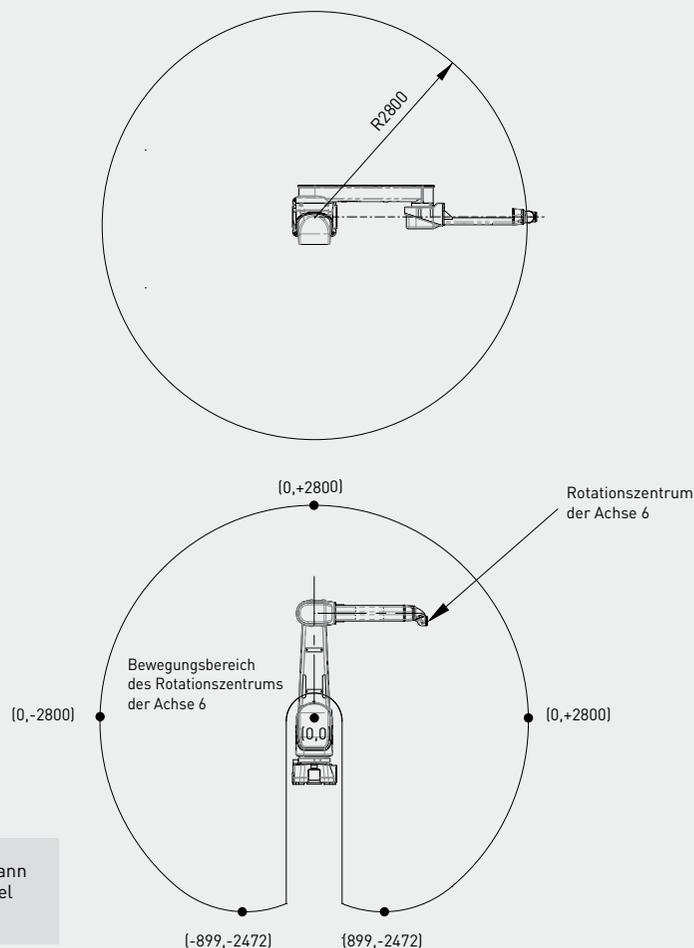
Max. Gewicht am Handgelenk: **15 kg**



Max. Reichweite: **2800 mm**

Achszahl	Wiederholgenauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (°/s)						A4 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A5 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)	A6 Moment/Trägheit (Nm/kgm ²)
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6			
6	± 0.2	530	360	280	330	1080	1080	1080	160	160	160	375	430	545	65.4/2.999	55.3/2.158	7.4/0.073

Arbeitsbereich



Bewegungsbereich kann je nach Montagewinkel eingeschränkt sein.



Robot

	P-250iB/15
Roboter aufstellmaße [mm]	560 x 500
Bodenmontage	•
Deckenmontage	•
Wandmontage	•
Winkelmontage	•



Steuerung

	R-30iB Plus
Schaltschranktyp Open Air	-
Schaltschranktyp Mate	-
Schaltschranktyp A	•
Schaltschranktyp B	-
iPendant Touch (Standard)	•
ISTP Option	o

Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	200-575
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	-
Durchschnittliche Leistung [kW]	3.5

Integrierte Funktionen

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

Umgebung

Schalleistungspegel [dB]	< 86.4
Umgebungstemperatur [° C]	0-45

Schutzart

Zertifiziert für gefährliche Bereiche	*5
---------------------------------------	----

*5) ATEX-zertifiziert Kat. II Gruppe 2G und 2D

• Standard o Auf Anfrage - Nicht verfügbar () mit Hardware- und/oder Software-Option