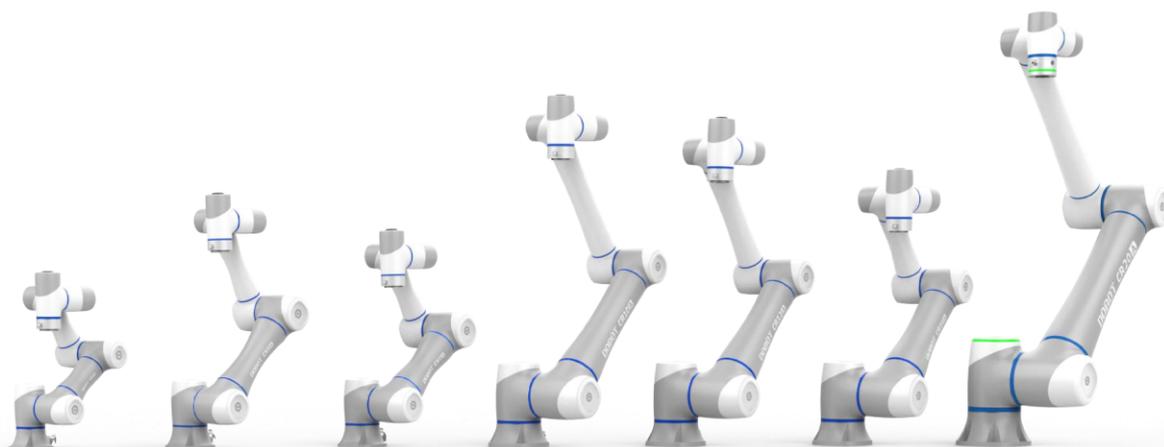


Paramètres



| Nom du produit | CR3A | CR5A | CR7A | CR10A | CR12A | CR16A | CR20A | |
|---|--|---|---|---|---|---|---|--------|
| Poids | 16.5 kg | 25 kg | 24.5 kg | 40 kg | 39.5 kg | 40 kg | 73 kg | |
| Charge utile maximale | 3 kg | 5 kg | 7 kg | 10 kg | 12 kg | 16 kg | 20 kg | |
| Rayon de fonctionnement | 620 mm | 900 mm | 800 mm | 1300 mm | 1200 mm | 1000 mm | 1700 mm | |
| Maximum Linear Speed | 2 m/s | 2 m/s | 2 m/s | 2 m/s | 2 m/s | 2 m/s | 2 m/s | |
| Vitesse linéaire maximale | J3 : ±155° autres articulations: ±360° | J3 : ±160° autres articulations: ±360° | J3 : ±160° autres articulations: ±360° | J3 : ±160° autres articulations: ±360° | J3 : ±160° autres articulations: ±360° | J3 : ±160° autres articulations: ±360° | J3 : ±165° autres articulations: ±360° | |
| | J1/J2 | 180°/s | 180°/s | 180°/s | 150°/s | 150°/s | 150°/s | 120°/s |
| Vitesse maximale des articulations | J3 | 223°/s | 180°/s | 180°/s | 180°/s | 180°/s | 180°/s | 150°/s |
| | J4/J5/J6 | 223°/s | 223°/s | 223°/s | 223°/s | 223°/s | 223°/s | 180°/s |
| Interface d'E/S de l'effecteur terminal | Entrée numérique (DI) | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 4 |
| | Sortie numérique (DO) | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 4 |
| | Entrée analogique (AI) | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 |
| | (Multiplexée avec RS485) | | | | | | | |
| Répétabilité | ±0.02 mm | ±0.02 mm | ±0.02 mm | ±0.03 mm | ±0.03 mm | ±0.03 mm | ±0.05 mm | |
| Indice de protection IP | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | IP54 | |
| Plage de température | 0-50°C | 0-50°C | 0-50°C | 0-50°C | 0-50°C | 0-50°C | 0-50°C | |
| Consommation électrique typique | 120W | 150W | 150W | 350W | 350W | 350W | 500W | |
| Installation | N'importe quel angle | | | | | | | |
| Longueur de câble entre le corps du robot et l'armoire électrique | 5 m | 5 m | 5 m | 5 m | 5 m | 5 m | 6 m | |
| Matériaux | Alliage d'aluminium et plastique ABS | | | | | | | |