

# CR-7iA

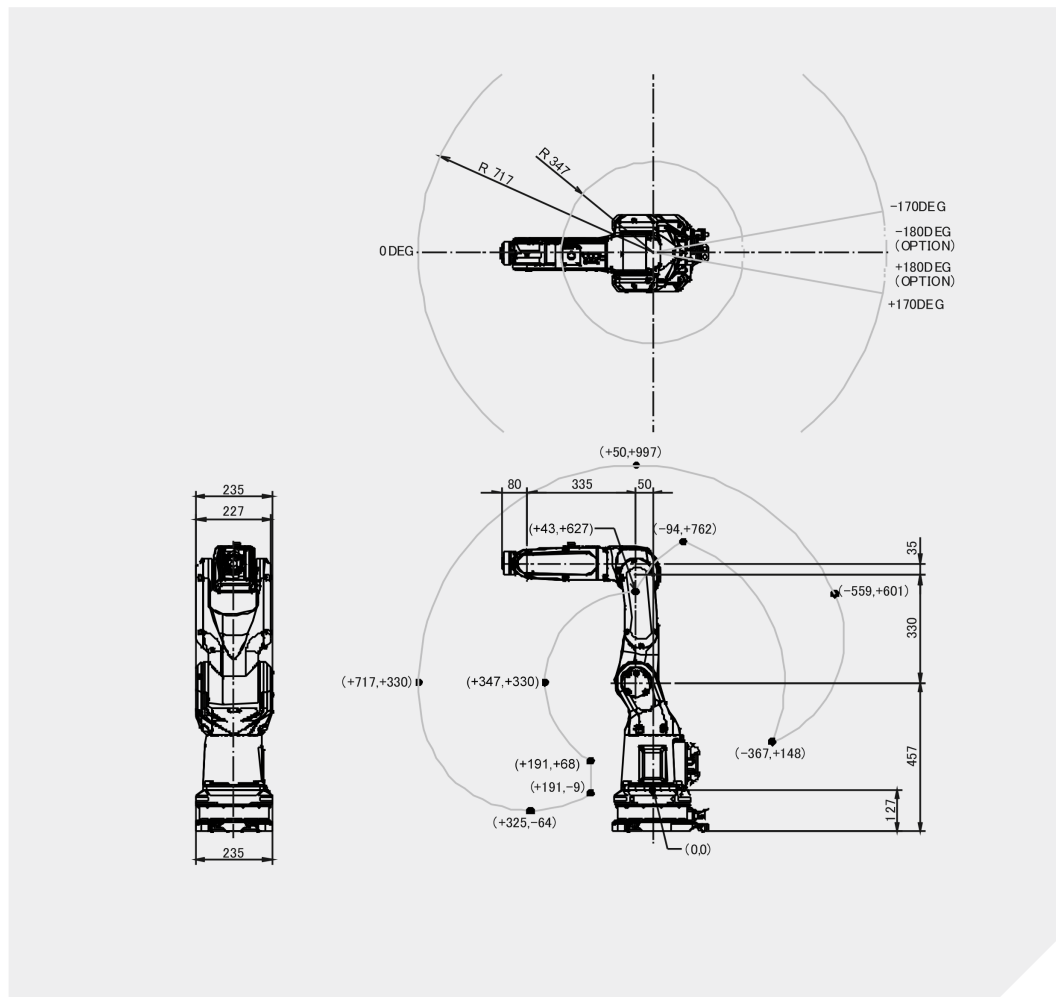


Charge admissible  
au poignet: **7 kg**



Rayon:  
**717 mm**

Axes	Répétabilité (mm)	Masse unité mécanique (kg)	Rayon (°)						Vitesse de mouvement (°/s)*1						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	± 0.01**	53	340	166	373	380	240	720	1000*2						16.6/0.47	16.6/0.47	9.4/0.15



## Robot

	CR-7iA
Empreinte au sol [mm]	296.5 x 235
Fixation au sol	•
Fixation à l'envers	•
Fixation au mur *3	•



## Contrôleur

	R-30iB Plus
Armoire Open Air	○
Armoire Mate	•
Armoire Taille A	-
Armoire Taille B	-
iPendant Touch	•

## Raccordements électriques

Tension 50/60Hz triphasée [V]	-
Tension 50/60Hz monophasée [V]	200-230
Consommation d'énergie moyenne [kW]	0.5

## Services intégrés

Signaux entrée/sortie intégrés sur l'axe 3 [prise EE]	6/2
Alimentation d'air intégrée	•

## Environnement

Niveau sonore [dB]	64.7
Température ambiante [° C]	0-45

## Protection

Indice de protection / en option	IP67
Poignet et bras J3 standard / en option	IP67

\*1) Dans le cas de petite distance, la vitesse peut ne pas atteindre sa valeur maximale indiquée.

\*2) Il est nécessaire d'adapter la vitesse de déplacement en fonction de l'analyse de risques.

\*3) En cas de fixation au mur, l'espace de travail sera restreint en fonction de la charge embarquée.

• de série    ○ sur demande    - pas disponible    ( ) avec option matériel et/ou logiciel    \*\*Basé sur ISO9283