

ROBOT COLLABORATIVI CR

LA SERIE ENTRY LEVEL: prezzi competitivi mantenendo qualità e performance elevate



Modello		CR3	CR5	CR7	CR10	CR12	CR16
Peso		16,5kg	25kg	24.5kg	40kg	39.5kg	40kg
Carico utile		3kg	5kg	7kg	10kg	12kg	16kg
Raggio di lavoro		620mm	900mm	800mm	1300mm	1200mm	1000mm
Portata massima		795mm	1096mm	990mm	1.525mm	1.425mm	1.223mm
Tensione nominale		DC48V	DC48V	DC48V	DC48V	DC48V	DC48V
Velocità max. TCP		2m/s	3m/s	3m/s	4m/s	4m/s	3m/s
Movimento assiale	J1	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°
	J2	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°
	J3	± 155°	± 160°	± 160°	± 160°	± 160°	± 160°
	J4	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°
	J5	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°
	J6	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°	± 360°
Velocità max mov. assiale	J1/J2	180°/s	180°/s	180°/s	120°/s	120°/s	120°/s
	J3/J4/J5/J6	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s	180°/s
Interfaccia I/O End Effector	DI/DO/AI	2					
	AO	0					
Specifica di interfaccia	Comunicazione	RS485					
Porte I/O del Controller	DI/DO/AI	16					
	DO/DI	16					
	AI/AO	2					
	Encoder Incrementale ABZ	1					
	Lunghezza cavo Robot-Controller	5 m					
Ripetibilità		± 0.02mm	± 0.02mm	± 0.02mm	± 0.03mm	± 0.03mm	± 0.03mm
Protocolli di comunicazione supportati		TCP/IP, Modbus TCP, WIFI o profinet (con scheda aggiuntiva)					
Classificazione IP		IP54					
Temperatura ambiente di lavoro		0°C ~ 45°C					
Consumo di corrente		120W	150W	150W	350W	350W	350W
Materiale		Lega in alluminio e ABS					

