

Промышленный робот - манипулятор KAWASAKI MX420L

Области применения:

- Загрузка/разгрузка
- Паллетирование



1. Модель	MX420L		
2. Тип	Сочлененный робот		
3. Степеней подвижности	6		
4. Угол поворота и максимальная скорость	Действие оси	Угол поворота	Макс. скорость
	Поворот руки (JT1)	$\pm 180^\circ$	80°/сек
	Рука из/в (JT2)	$+90^\circ \sim -45^\circ$	70°/сек
	Рука вверх-вниз (JT3)	$+20^\circ \sim -125^\circ$	70°/сек
	Поворот запястья (JT4)	$\pm 360^\circ$	80°/сек
	Изгиб запястья (JT5)	$\pm 110^\circ$	80°/сек
	Кручение запястья (JT6)	$\pm 360^\circ$	120°/сек
5. Повторяемость	$\pm 0,5$ мм		
6. Грузоподъемность	420 кг.		
7. Максимальная линейная скорость	2000 мм/сек		
8. Зона досягаемости	2778 мм		
9. Масса	2800 кг.		
10. Рабочая температура	0-45 °C		
11. Стандарт защиты	Запястье: IP65; Основание: IP65		
12. Контроллер	E44		
13. Тип установки	Пол		
14. Уровень влажности	35 – 85 %		

