

Промышленный робот - манипулятор KAWASAKI MX700N

Области применения:

- Загрузка/разгрузка
- Паллетирование



| | | | |
|--|---------------------------------|-----------------------------|----------------|
| 1. Модель | MX700N | | |
| 2. Тип | Сочлененный робот | | |
| 3. Степеней подвижности | 6 | | |
| 4. Угол поворота и максимальная скорость | Действие оси | Угол поворота | Макс. скорость |
| | Поворот руки (JT1) | $\pm 180^\circ$ | 65°/сек |
| | Рука из/в (JT2) | $+90^\circ \sim -45^\circ$ | 50°/сек |
| | Рука вверх-вниз (JT3) | $+20^\circ \sim -130^\circ$ | 45°/сек |
| | Поворот запястья (JT4) | $\pm 360^\circ$ | 50°/сек |
| | Изгиб запястья (JT5) | $\pm 110^\circ$ | 50°/сек |
| | Кручение запястья (JT6) | $\pm 360^\circ$ | 95°/сек |
| 5. Повторяемость | ± 0,5 мм | | |
| 6. Грузоподъемность | 700 кг. | | |
| 7. Максимальная линейная скорость | 2000 мм/сек | | |
| 8. Зона досягаемости | 2540 мм | | |
| 9. Масса | 2860 кг. | | |
| 10. Рабочая температура | 0-45 °С | | |
| 11. Стандарт защиты | Запястье: IP65; Основание: IP65 | | |
| 12. Контроллер | E44 | | |
| 13. Тип установки | Пол | | |
| 14. Уровень влажности | 35 – 85 % | | |

