

Промышленный робот - манипулятор KAWASAKI RS10L

Области применения:

- Загрузка/разгрузка
- Механическая обработка
- Сборка
- Дуговая сварка
- Напыление
- Паллетирование

RS10L (E40), RA10L (E40) – Сварка

1. Модель	RS10L		
2. Тип	Сочлененный робот		
3. Степеней подвижности	6		
4. Угол поворота и максимальная скорость	Действие оси	Угол поворота	Макс. скорость
	Поворот руки (JT1)	± 180°	190°/сек
	Рука из/в (JT2)	+155°~-105°	205°/сек
	Рука вверх-вниз (JT3)	+150° ~ -163°	210°/сек
	Поворот запястья (JT4)	± 270°	400°/сек
	Изгиб запястья (JT5)	± 145°	360°/сек
	Кручение запястья (JT6)	± 360°	610°/сек
5. Повторяемость	± 0,06 мм		
6. Грузоподъемность	10 кг.		
7. Максимальная линейная скорость	13100 мм/сек		
8. Зона досягаемости	1925 мм		
9. Масса	230 кг.		
10. Рабочая температура	0-45 °С		
11. Стандарт защиты	Запястье:IP67; Основание:IP65		
12. Контроллер	E40		
13. Тип установки	Пол, потолок, настенное крепление		
14. Уровень влажности	35 – 85 %		

