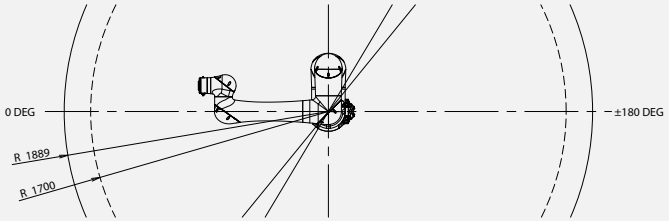
CRX-25*i*A

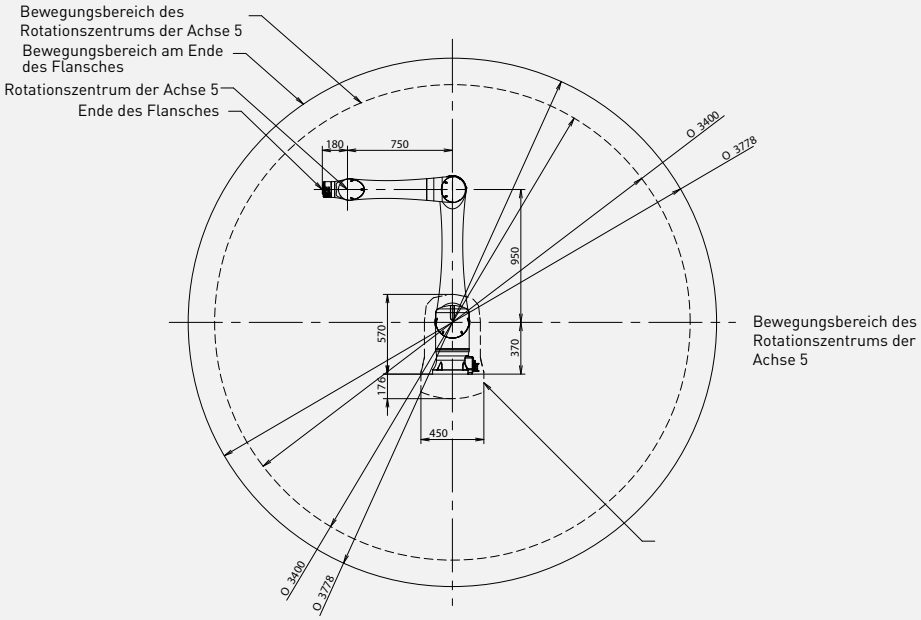
Max. Gewicht am Handgelenk: **25 kg**

Max. Reichweite: **1889 mm**

Achsanzahl	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Gewicht der Mechanik (kg)	Arbeitsbereich (°)						Achsgeschwindigkeit (°/s) *2						Maximale Lineargeschwin-digkeit (mm/s)	A4 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)	A5 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)	A6 Moment/ Trägheit (Nm/kgm²)
				A2	A3	A4	A5	A6	A1	A2	A3	A4	A5	A6				
6	± 0.05*	135	360	360	540	380	360	450	80	80	120	180	180	180	1000 *1)	100.0/4.70	74.0/4.00	32.0/2.00

Arbeitsbereich





Roboter	**CRX-25*i*A**
Roboteraufstellmaße [mm]	283
Bodenmontage	●
Deckenmontage	●
Wandmontage	●
Steuerung	**R-30*i*B Plus**
Schaltschranktyp Mini Plus	●
Abmaße [mm]	410 x 277 x 370
Tablet TP	●
Stromanschlüsse	
Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	-
Elektrische Spannung 50/60Hz ,1 Phase [V]	200-230
Durchschnittliche Leistung [kW]	0.4
Integrierte Funktionen	
Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	5/6 *3
Integrierte Luftzufuhr	1
Umgebung	
Schallleistungspegel [dB]	<70
Umgebungstemperatur [° C]	0-45
Luftfeuchtigkeit [%]	⩽75 *4
Luftfeuchtigkeit - kurzfristig [%RH]	⩽95 *5
Schwingungsbeschleunigung [m/s²]	⩽4.9 (0.5G)
Schutzart	
Mechanik Standard/optional	IP67
Hendgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP67

*1) 2000 mm/s im High Speed Modus
*2) Bei kurzen Distanzen kann es vorkommen, dass die Geschwindigkeit den angegebenen Maximalwert nicht erreicht
*3) RS485 Schnittstelle inklusive
*4) Weder Tau noch Frost zulässig
*5) Innerhalb eines Monats

● Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar ( ) mit Hardware- und/oder Software-Option *basierend auf ISO9283

Technische Angaben können ohne vorherige Mitteilung geändert werden. Alle Rechte vorbehalten. ©2022 FANUC Europe Corporation