Fanuc M-2iA/3SL

Miscellaneous machine · Robot



Article number	**89-001522**
Condition	**Used machine**
Year of manuf.	**2021**
Control	**Fanuc R-30iB Mate Plus**

In General:

Number of axes	4
Repeatability	+/- 0.1 mm
Working range	1,130 x 400 mm
Maximum wrist weight	3 kg
Controller	Fanuc R-30iB Plus
Remote Controll	iPendant Touch

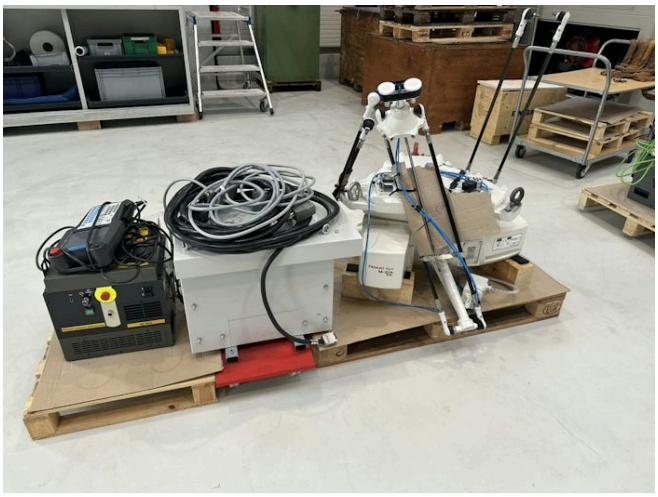
Tel. +49 (0) 8142 / 44 87 - 100
Fax +49 (0) 8142 / 44 87 - 155
info@gs-wzm.de
www.gs-werkzeugmaschinen.de

Gläsener + Schmidt GmbH
Gewerbering 6
82140 Olching
Deutschland

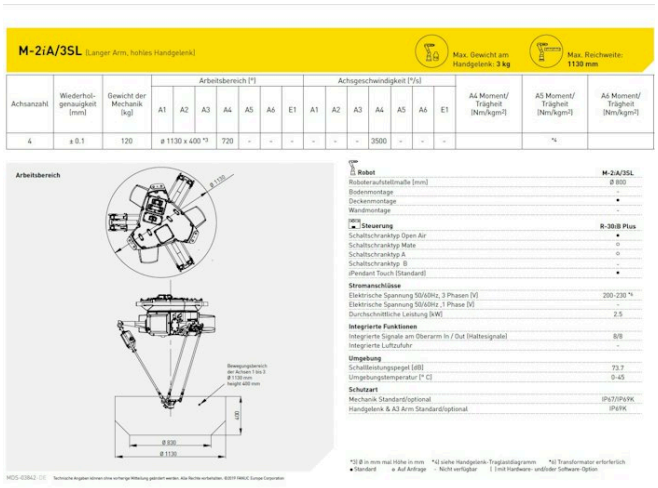
Subject to prior sale and technical errors.

Product images









M-2iA/35L (Langer Arm, hohles Handgelenk)

Max. Gewicht am Handgelenk: 3 kg

Max. Reichweite: 1130 mm

Achsanzahl	Wiederhol-genauigkeit [mm]	Gewicht der Mechanik [kg]	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/ Trägheit [Nm/kgm²]	A5 Moment/ Trägheit [Nm/kgm²]	A6 Moment/ Trägheit [Nm/kgm²]
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1	A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1	
4	±0.1	120	ø 1130 x 400 *1)			720	-	-	-	-	-	-	3500	-	-	-	

Robot	M-2iA/35L
Roboteraufstellmaße [mm]	Ø 800
Bodenmontage	-
Deckenmontage	•
Wandmontage	-
Steuerung	R-30iB Plus
Schaltschranktyp Open Air	•
Schaltschranktyp Mate	○
Schaltschranktyp A	○
Schaltschranktyp B	-
iPendant Touch (Standard)	•
Stromanschlüsse	
Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]	200-230 *1
Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]	-
Durchschnittliche Leistung [kW]	2.5
Integrierte Funktionen	
Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)	8/8
Integrierte Luftzufuhr	-
Umgebung	
Schallleistungspegel [dB]	73.7
Umgebungstemperatur [° C]	0-45
Schutzart	
Mechanik-Standard/optional	IP67/IP69K
Handgelenk & A3 Arm Standard/optional	IP69K

*1) Ø in mm mal Höhe in mm *4) siehe Handgelenk-Traglastdiagramm *6) Transformator erforderlich
• Standard ○ Auf Anfrage - Nicht verfügbar [ ] mit Hardware- und/oder Software-Option

Tel. +49 (0) 8142 / 44 87 - 100
Fax +49 (0) 8142 / 44 87 - 155
info@gs-wzm.de
www.gs-werkzeugmaschinen.de

Gläsener + Schmidt GmbH
Gewerbering 6
82140 Olching
Deutschland

Subject to prior sale and technical errors.