

FD19-H5

6-achsiger High-Speed-Handlingroboter für kleine Lasten mit integrierter Kabelführung, verbessertem Kollisionsschutz und größerem Freiraum im Gelenkbereich

Der FD-H5 (H) ist ein kompakter Hochgeschwindigkeits-Handlingroboter für kleine Lasten. Ein größerer Freiraum im Bereich des Gelenks schafft einen großen Armraum. Wie alle Roboter der FD-Baureihe verfügt auch das Modell H5 über einen Kollisionsschutz durch verbesserte Fehlererkennung/-beseitigung. Zudem garantiert das integrierte Schlauchpaket einen optimalen Schutz vor dem Einklemmen während des Roboterbetriebs.



Spezifikationen

Typ	FD19-H5
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 866mm
Max. Traglast	5 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	1 Kg
Schutzart Basis und Unterarm	(J1-J3)IP64
Schutzart Oberarm	(J4-J6)IP65
Montageart	F,W,C
Gewicht	58 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) +/-0,05 mm (Note 1)

Produktinformationen

Order No. 116000011
Model No. 0

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 170°	3,49 rad/s {200°/s} (2,79 rad/s {160°/s})	
Achse 2	-125° ~+ 90°	3,49 rad/s {200°/s}	
Achse 3	-140° ~+ 245°	4,54 rad/s {260°/s}	
Achse 4	+/- 190°	6,63 rad/s {380°/s}	0,303 kg m ²
Achse 5	-30° ~ + 210°	6,63 rad/s {380°/s}	0,303 kg m ²
Achse 6	+/- 360°	8,90 rad/s {510°/s}	0,061 kg m ²

Note 1: Der Wert der Positionswiederholgenauigkeit bezieht sich auf den Werkzeugmittelpunkt (TCP) gemäß ISO 9283.

Note 2: Der Wert in Klammern gibt den Zustand der Wandaufhängung an. Bei der J2-Achse kann es zur Einschränkung des Arbeitsbereichs kommen.

Note 3: Es kann vorkommen, dass der Arbeitsbereich der J2-Achse eingeschränkt wird, wenn die Wand aufgehängt ist.

Note 4: Der Arbeitsbereich der J3-Achse ist auf -170 Grad bis + 180 Grad beschränkt, wenn am Boden geschweißt wird (bei Überkopfmontage ist es eine Kombination aus J2 + J3-Achse).

Note 5: Dies ist die Spezifikation für den Fall, dass das koaxiale Stromkabel in die Mitte der J4- und J6-Achsen eingeführt wird. Der in Klammern angegebene Wert gilt für andere Spezifikationen.

Note 6: Es kann vorkommen, dass der Betriebsbereich der J6-Achse in Abhängigkeit von der Haltung der J5-Achse eingeschränkt wird.

Note 7: Max. Last auf die obere Schulter, wenn die maximale Nutzlast am Endeffektor geladen wird.

F=Boden W=Wand C=Decke