

FD-V166

Für Handhabungsaufgaben von schweren Standard-Traglasten

Roboter Modul FD19-V166, Vertikal Artikuliert, 166kg Traglast



Spezifikationen

Typ	FD-V166
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 2654 mm
Max. Traglast	166 kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	45 kg (Note 7)
Montageart	F
Gewicht	1060 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Produktinformationen

Order No.	116000012
Model No.	0

Performance

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

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 180°	2,18 rad/s {125°/s}	
Achse 2	-80° ~+ 60°	2,01 rad/s {115°/s}	
Achse 3	-146,5° ~+ 150°	2,11 rad/s {121°/s}	
Achse 4	+/- 360°	3,14 rad/s {180°/s}	88,9 kg m ²
Achse 5	+/- 135°	3,02 rad/s {173°/s}	88,9 kg m ²
Achse 6	+/- 360°	4,54 rad/s {260°/s}	45,0 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