

FD19-V210

Hochgeschwindigkeits-6 Achs-Produktions- und Handlingroboter für schwere Lasten (bis 210kg) mit integrierter Kabelführung, verbessertem Kollisionsschutz und hoher Wartungsfreundlichkeit.

Der FD19-V210 hat seine höchste Effizienz beim Handhaben von schweren Gewichten (bis zu 210 kg). Wie alle Roboter in der FD19-Serie verfügt auch FD19-V210 über einen Kollisionsschutz durch verbesserte Störungserkennung/- beseitigung. Durch die leicht zugängliche Leitungsführung ist der V210 sehr Wartungsfreundlich. Zusätzlich ist durch das integrierte Schlauchpaket ein optimaler Schutz gegen ein Verfangen während der Roboteroperation garantiert.



Spezifikationen

Typ	FD19-V210
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 2674 mm
Max. Traglast	210 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	45 Kg
Montageart	F
Gewicht	1090 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Produktinformationen

Order No.	116000016
Model No.	0

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	+/- 0,15 mm (Note 1)
--	----------------------

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 180°	2,01 rad/s {115°/s}	
Achse 2	-80° ~+ 60°	1,83 rad/s {105°}	
Achse 3	-146,5° ~+ 150°	1,97 rad/s {113°/s}	
Achse 4	+/- 360°	2,44 rad/s {140°/s}	141,1 kg m ²
Achse 5	+/- 130°	2,32 rad/s {133°/s}	141,1 kg m ²
Achse 6	+/- 360°	3,49 rad/s {200°/s}	79,0 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