

FD-V6LS

Hochflexibler 7-Achs-Hochgeschwindigkeitsroboter zum schweißen, fertigen und handeln mit verlängerter Armlänge.

Der 7 Achs-Lichtbogenschweißroboter V6LS aus der FD Serie besticht durch schlankes Design und einem erweiterten Freiheitsgrad wodurch eine konstante Brennerorientierung beim Eintauchen in enge Arbeitsräume ermöglicht werden. Im Vergleich zum V6S hat der V6LS einen verlängerten Arm, weshalb sich die Reichweite noch einmal erhöht.



Spezifikationen

Typ	FD-V6LS
Anzahl d. Achsen	7
Arbeitsbereich	R 2006 mm
Max. Traglast	6 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	20 Kg (Note 7)
Montageart	F
Gewicht	316 kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Produktinformationen

Order No.	116000020
Model No.	0

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) +/- 0,08 mm (Note 1)

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 170°	3,40 rad/s {195°}	
Achse 2	- 145° ~ + 70°	3,49 rad/s {200°/s}	
Achse 3	- 170° ~ + 160°	3,49 rad/s {200°/s}	
Achs 4	+/- 180°	7,33 rad/s {420°}	11,8 Nm
Achse 5	- 50° ~ 230° (Note 6)	7,33 rad/s {420°}	0,25 kg/m ²
Achse 6	+/- 360° (Note 6)	10,82 rad/s {620°}	0,06 kg/m ²
Achse 7	+/- 90°	2,79 rad/s {160°}	

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