

# FD-6S

**Hochflexibler 7-Achs-Hochgeschwindigkeitsroboter zum schweißen, fertigen und handeln.**

Der FD-V6S verfügt über einen erweiterten Freiheitsgrad dieser ermöglicht eine konstante Brennerorientierung beim Eintauchen in enge Arbeitsräume.

Durch die hohe Flexibilität können mehrere der FD-V6S Roboter in Fertigungszellen enger zueinander aufgestellt werden, was eine Erhöhung der Roboterzahl pro Bauteil vereinfacht.



## Spezifikationen

Typ	FD-6S
Anzahl d. Achsen	7
Arbeitsbereich	R 1427 mm
Max. Traglast	6 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	10 Kg (Note 7)
Montageart	F
Gewicht	178 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

## Produktinformationen

Order No.	116000021
Model No.	0

## Performance

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

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 170°	3,66 rad/s {210°}	
Achse 2	- 145° ~ + 70°	3,66 rad/s {210°}	
Achse 3	- 170° ~ + 149°	3,66 rad/s {210°}	
Achse 4	+/- 180°	7,33 rad/s {420°}	0,30 kg/m <sup>2</sup>
Achse 5	- 50° ~ 230° (Note 6)	7,33 rad/s {420°}	0,25 kg/m <sup>2</sup>
Achse 6	+/- 360° (Note 6)	10,82 rad/s {620°}	0,06 kg/m <sup>2</sup>
Achse 7	+/- 90°	3,14 rad/s {180°/s}	

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