

FD-V8

Dank integrierter Versorgungsleitungen kann der FD-V8 noch störungsfreier und 15 % schneller schweißen als andere Roboter seiner Klasse – ideal für ein Höchstmaß an Produktivität.

Der neue Lichtbogenschweißroboter FD-V8 ist für alle Schweißaufgaben und Nutzlasten bis 8 kg gerüstet. Dank integrierter Versorgungsleitungen kann der FD-V8 noch störungsfreier schweißen als alle anderen Roboter seiner Klasse. Er ist um 15 % schneller und die Taktzeiten sind entsprechend kürzer – ideal für ein Höchstmaß an Produktivität.



Spezifikationen

Typ	FD-V8
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 1437 mm
Max. Traglast	8 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	10 Kg (Note 7)
Montageart	F,W,C
Gewicht	140 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Performance

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

Produktinformationen

Order No. 116000022
Model No. 0

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 170° (+/-50°) (Note 2)	4,19 rad/s {240°} (3,32 rad/s {190°/s}) (Note 2)	
Achse 2	-155° ~ + 90° (Note 3)	4,19 rad/s {240°}	
Achse 3	-170° ~ + 190°	4,01 rad/s {230°/s}	
Achse 4	+/- 180°	7,50 rad/s {430°/s}	0,43 kg m ²
Achse 5	-50° ~ + 230°	7,50 rad/s {430°/s}	0,43 kg m ²
Achse 6	+/- 360°	11,0 rad/s {630°/s}	0,09 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