

FD19-B6L

Lichtbogenschweiß-/Handlingroboter mit integrierter Leitungsführung und längerem Arm ist u.a für alle Schweißaufgaben perfekt ausgelegt. Erfüllt alle Voraussetzungen für anspruchsvollste Handlingaufgaben.

Der neue Lichtbogenschweiß-/Handlingroboter FD-B6 mit integrierter Leitungsführung und weiterentwickeltem Design ist für alle Schweißaufgaben und Nutzlasten bis 6 kg ausgelegt. Selbst die erforderlichen Anschlüsse und Kabel für das SynchroFeed Schweißverfahren sind bereits vorinstalliert. Dank höherer Prozessgeschwindigkeiten und kürzerer Taktzeiten erfüllt der FD-B6 alle Voraussetzungen für anspruchsvollste Handlingaufgaben.



Spezifikationen

Typ	FD19-B6L
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 2008 mm
Max. Traglast	6 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	20 Kg
Schutzart Basis und Unterarm	IP54 equivalent (J1 -4 Axis)
Schutzart Oberarm	IP65 equivalent (J5, J6 Axis)
Montageart	F,W,C
Gewicht	278 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) +/- 0.05 mm (Note 1)

Produktinformationen

Order No. 116000024
Model No. 0

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 170° (+/-50°)(Note 2)	3,93 rad/s {225°/s} (3,05 rad/s {175°/s})	
Achse 2	-155° ~ + 100° (Note 3)	3,58 rad/s {205°/s}	
Achse 3	-170° ~ + 190° (Note 4)	3,84 rad/s {220°/s}	
Achse 4	+/- 155° (+/- 170°) (Note 4)	7,50 rad/s {430°/s}	0,28 kg m ²
Achse 5	-45° ~ + 225° (Note 5)	7,50 rad/s {430°/s}	0,28 kg m ²
Achse 6	+/- 205° (+/-360°) (Note 4,5)	11,0 rad/s {630°/s}	0,06 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