

FD19-V8L

Lichtbogenschweiß-/Handlingroboter mit teilweise integrierter Leitungsführung und längerem Arm ist u.a für alle Schweiß- sowie Handlingaufgaben perfekt ausgelegt

Der Lichtbogenschweißroboter FD-V8L mit teilweise integrierter Leitungsführung und weiterentwickeltem Design ist für alle Schweißaufgaben und Nutzlasten bis 8 kg ausgelegt. Selbst die erforderlichen Anschlüsse und Kabel für das SynchroFeed Schweißverfahren sind bereits vorinstalliert. Aufgrund seiner herausragenden Armlänge eignet er sich vor allem für große Arbeitsbereiche.

Höhere Taktraten: Für höchste Industriegeschwindigkeiten ausgelegt.

Schlankes Design: Bedingt durch die schlankere Unterarmkonstruktion sind geringere Drehbewegungen zum Erreichen der Arbeitsposition erforderlich. So werden Interferenzen mit Vorrichtungen oder Werkstücken vermieden.

Bedienerfreundlich: Die integrierten Signalkabel und Luftschnäuche schließen Kollisionen oder Störungen von vornherein aus.

Stabilere Konstruktion: Maximale Nutzlast jetzt bis zu 8 kg. Der Einsatz unterschiedlichster Brenner und Sensoren ist möglich.



Produktinformationen

Order No.	116000025
Model No.	0

Spezifikationen

Typ	FD-V8L
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 2006 mm
Max. Traglast	8 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	20 Kg (Note 7)
Schutzart Basis und Unterarm	IP54 equivalent (J1 -4 Axis)
Montageart	F,W,C
Gewicht	237 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	+/- 0,05 mm (Note 1)
---	----------------------

	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° ~ + 260° (Note 5)	4,45 rad/s {255°/s}	
Achse 4	+/- 180°	7,85 rad/s {450°/s}	0,43 kg m ²
Achse 5	-50° ~ + 230°	7,50 rad/s {430°/s}	0,43 kg m ²
Achse 6	-50° ~ + 230°	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