

FD-V25 (S2)

Roboter mit mittlerer Traglast

- Ideal für Nutzlasten bis 25 kg
- Für höchste Industriegeschwindigkeiten ausgelegt
- Robuste Konstruktion
- Bedienerfreundlich

Spezifikationen

Typ	FD-V25 (S2)
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 1710 mm
Max. Traglast	25 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	10 Kg
Schutzart Basis und Unterarm	IP54 equivalent (J1 -4 Axis)
Montageart	F,W,C
Gewicht	278 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)



Produktinformationen

Order No.	116000026
Model No.	0

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) +/- 0,04 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} (Note 2)	
Achse 2	-155° ~ + 100° (Note 3)	3,58 rad/s {205°/s}	
Achse 3	-170° ~ + 260° (Note 4)	4,45 rad/s {255°/s}	
Achse 4	+/- 180°	7,85 rad/s {450°/s}	1,24 kg m ²
Achse 5	-50° ~ + 230°	7,68 rad/s {440°/s}	1,24 kg m ²
Achse 6	+/- 360°	10,60 rad/s {605°/s}	0,33 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