

Robot Module FD19-V80

Roboter mit hoher Traglast
Layout mit hoher Packungsdichte

- Vermeidung von Interferenzen mit Vorrichtungen oder Werkstücken durch schlankes Design.
- Kompatibler großer Arbeitsbereich und enger Störradius

Perfekte Kommunikation mit externen Geräten

- Kompatibel mit Applikationskabeln verschiedener Kommunikationsstandards
- Eingebautes Kabel von der Roboterbasis zur Schulter.

Reduzierte Zykluszeiten

- Durch die branchenweit höchsten Geschwindigkeiten.



Produktinformationen

Order No. 116000030

Model No. 0

Spezifikationen

Typ	FD-V80
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 2501 mm
Max. Traglast	80 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	25 kg (Note 7)
Montageart	F,W
Gewicht	780 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 180°	2,44 rad/s {140°/s}	-
Achse 2	-155° ~ + 90°	1.92 rad/s {110°/s}	-
Achse 3	-185° ~ + 220° (Note 2)	2.44 rad/s {140°/s}	-
Achse 4	+/- 360°	3.05 rad/s {175°/s}	31.4 kg m ²
Achse 5	-35° ~ +215°	3.05 rad/s {175°/s}	31.4 kg m ²
Achse 6	+/- 360°	4.45 rad/s {255°/s}	11.9 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