FD-V130

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.

Spezifikationen

Typ	FD-V130
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	R 2139mm
Max. Traglast	130 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	25 kg (Note 7)
Montageart	F,W
Gewicht	765 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Performance

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

Produktinformationen

Order No.	116000033
Model No.	0

	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}	60.0 kg m²
Achse 5	-35° ~ +215	3.05 rad/s {175°/s}	60.0 kg m²
Achse 6	+/- 360°	4.45 rad/s {255°/s}	33.7 kg m²

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