FD-BT6L

Hochflexibler 7-Achs-Hochgeschwindigkeitsroboter mit integrierter Kabelverlegung und erweitertem Arm für Schweißen, Fertigung und Handhabung.
Der 7-Achs-Lichtbogen-Schweißroboter BT6L aus der FD-Serie ist kompakt und bietet dank der integrierten Kabelverlegung optimalen Schutz während des Arbeitsprozesses. Der erweiterte Freiheitsgrad ermöglicht eine konstante Ausrichtung der Schweißfackel, selbst in engen Arbeitsbereichen. Die Nutzlast zur Erweiterung der Anwendungsmöglichkeiten wird im Vergleich zum Modell B4LS um 50% erhöht. Zusätzlich bietet der FD-BT6L im Vergleich zum FD-BT6 einen erweiterten Arm und somit einen größeren Arbeitsradius.

Spezifikationen

Typ	FD-BT6L
Anzahl d. Achsen	7
Arbeitsbereich	R 2008mm
Max. Traglast	6 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	10 Kg
Schutzart Oberarm	IP 65 (J5, J6)
Gewicht	326 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeutche	0 ▯ 45°C, 20 ▯ 80%RH (No condensation)

Performance

Positionswiederholgenaugkeit (ISO 9283)	±0.06 mm (Note 1)

Produktinformationen

Order No.	116000035
Model No.	0

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 170°	3.93 rad/▯s 220°/s▯	
Achse 2	145° ~ + 75°	3.49 rad/▯s 225°/s▯	
Achse 3	-170° ~ + 154°	3.84 rad/▯s 230°/s▯	
Achse 4	+/- 155°	7.50 rad/▯s 430°/s▯	0.28 kg▯m2
Achse 5	- 45° ~ + 225° (Note 2)	7.50 rad/▯s 430°/s▯	0.28 kg▯m2
Achse 6	±205° (Note 2)	11.00 rad/▯s 630°/s▯	0.06 kg▯m2
Achse 7	±90°	2.79 rad/▯s 160°/s▯	

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