

FD-VT8

Hochflexibler 7-achsiger Hochgeschwindigkeitsroboter für Schweißen, Fertigung und Handel.

Der erweiterte Freiheitsgrad ermöglicht dem neuen 7-Achsen-Roboter eine konstante Brennerausrichtung beim Eintauchen in enge Räume.

Durch die hohe Flexibilität können die Roboter in Fertigungszellen eng beieinander angeordnet werden, was eine Erhöhung der Anzahl der Roboter pro Teil ermöglicht. Die Traglast zur Erweiterung der Einsatzmöglichkeiten wird im Vergleich zum Modell V6S um 30% erhöht.



Spezifikationen

Typ	FD-VT8
Anzahl d. Achsen	7
Arbeitsbereich (P-Punkt)	R 1437 mm
Max. Traglast	8 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	10 Kg (Note 7)
Montageart	F
Gewicht	182 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Produktinformationen

Order No.	116000036
Model No.	0

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) ± 0.05 mm

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 170°	3.84 rad/s 220°/s	
Achse 2	- 145° ~ + 70°	3.93 rad/s 225°/s	
Achse 3	-170° ~ + 149°	4,01 rad/s {230°/s}	
Achse 4	+/- 180°	7.50 rad/s 430°/s	0,43 kg m ²
Achse 5	- 50° ~ + 230° (Note 2)	7,50 rad/s {430°/s}	0,43 kg m ²
Achse 6	+/- 360°	11,0 rad/s {630°/s}	0,09 kg m ²
Achse 7	±90°	3.14 rad/s 180°/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