

FD-VT8L

Hochflexibler 7-Achs-Hochgeschwindigkeitsroboter für Schweißen, Fertigung und Handel mit verlängerter Armlänge.

Der 7-Achs-Lichtbogen-Schweißroboter VT8L aus der FD-Serie beeindruckt durch sein schlankes Design und einen erweiterten Freiheitsgrad, der eine konstante Ausrichtung der Schweißfackel in engen Arbeitsbereichen ermöglicht. Im Vergleich zum VT8 verfügt der VT8L über einen verlängerten Arm, wodurch die Reichweite erneut erhöht wird. Darüber hinaus wird die Nutzlast zur Erweiterung der Anwendungsmöglichkeiten im Vergleich zum Modell V6S um 30% erhöht.



Spezifikationen

Typ	FD-VT8L
Anzahl d. Achsen	7
Arbeitsbereich (P-Punkt)	R 2006 mm
Max. Traglast	8 Kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	20 Kg (Note 7)
Montageart	F
Gewicht	330 Kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 % RH (No condensation)

Produktinformationen

Order No.	116000037
Model No.	0

Performance

Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) ± 0.06 mm

	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° ~ + 160°	3.84 rad/s {220°/s}	
Achse 4	+/- 180°	7.85 rad/s {450°/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°	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