

FD19-V25L

FD19-V25L

Der Roboter der mittleren Klasse mit extralanger Reichweite

- **Roboter mit 3 m Reichweite und 25 kg Traglast:** 3 m Reichweite für einen großen Arbeitsbereich ohne Schieber im Vergleich zu unserem Modell: 1,5 mal V8L und 1,8 mal V25.
- **Hohe Arbeitsgeschwindigkeit:** Trägt zur Produktivitätssteigerung mit der höchsten Betriebsgeschwindigkeit in der gleichen Klasse bei.
- **Vielfältige Anwendungen:** Eine Nutzlast von 25 kg ist ausreichend, um verschiedene Werkzeuge wie Schweiß- und Handhabungsgeräte anzubringen!



Spezifikationen

Typ	NV25L
Anzahl d. Achsen	6
Arbeitsbereich	3136 mm
Max. Traglast	25 kg
Zusätzliche Armlast Achse 3	10 kg
Montageart	Floor, ceiling hanging type
Gewicht	620 kg
Umgebungstemperatur u. Luftfeuchte	0 ~ 45°C, 20 ~ 80 %RH (No condensation)

Produktinformationen

Order No.	116000040
Model No.	0

	Arbeitsbereich	Max. Achsgeschwindigkeit	Zusätzliche Belastung Handgelenk
Achse 1	+/- 180°	3.39 rad/s \square 194°/s \square	
Achse 2	-155° \square +90°	3.14 rad/s \square 180°/s \square	
Achse 3	-180° \square +250°	4.58 rad/s \square 205°/s \square	
Achse 4	+/- 180°	7.85 rad/s \square 450°/s \square	1.24 kg*m2
Achse 5	-50° \square +230°	7.68 rad/s \square 440°/s \square	1.24 kg*m2
Achse 6	+/- 360° (Note 2)	10.56 rad/s \square 605°/s \square	0.33 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