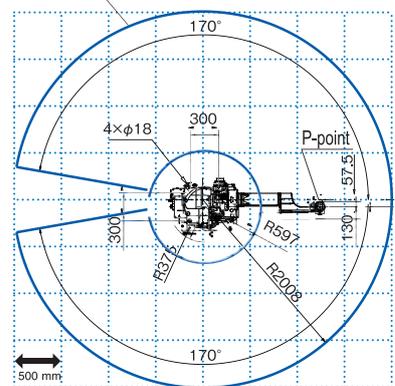


OTC Robot FD-B4L

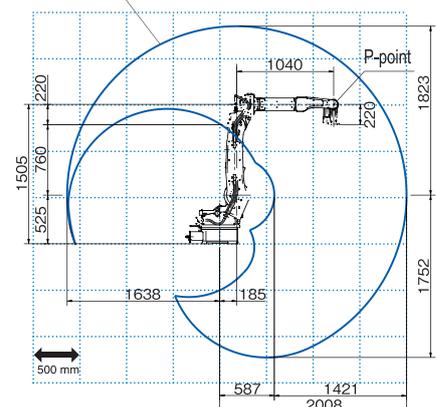
Modello	FD-B4L		
Struttura	Verticale articolata		
Numero Assi	6		
Area di lavoro	R 2,008 mm		
Portata Max al polso	4 kg		
Ripetibilità di Posizionamento	± 0.08 mm		
Azionamento	AC Servo Motor		
Campo Operativo	Braccio	Asse 1 (rotazione)	± 170°
		Asse 2 (braccio inf.)	-155° ≈ +100°
		Asse 3 (braccio sup.)	-170° ≈ +190°
	Polso	Asse 4 (rotazione)	± 155°
		Asse 5 (inclinazione)	-45° ≈ +225°
		Asse 6 (rotazione)	± 205°
Velocità Massima	Braccio	Asse 1 (rotazione)	195°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	200°/s
		Asse 3 (braccio sup.)	200°/s
	Polso	Asse 4 (rotazione)	420°/s
		Asse 5 (inclinazione)	420°/s
		Asse 6 (rotazione)	600°/s
Carico al Polso	Momento ammissibile	Asse 4 (rotazione)	10.1 Nm
		Asse 5 (inclinazione)	10.1 Nm
		Asse 6 (rotazione)	2.94 Nm
	Momento inerzia ammissibile	Asse 4 (rotazione)	0.38 kg/m ²
		Asse 5 (inclinazione)	0.38 kg/m ²
		Asse 6 (rotazione)	0.03 kg/m ²
Temp. ambiente e Umidità relat.	0 ≈ 45°, 20 ≈ 80%		
Peso	280 kg		
Portata massima braccio superiore	20 kg (Nota 2)		
Azzeramento degli assi	Nota 3		
Metodo di installazione	F, W, C		



P-point Working Range



P-point Working Range



Nota 1: La ripetibilità di posizionamento è un valore misurato quando le condizioni operative si sono stabilizzate dopo che le operazioni automatiche del manipolatore sono state ripetute a sufficienza.

Nota 2: Quando la flangia del polso è caricata con la portata massima.

Nota 3: Le batterie installate all'interno del manipolatore garantiscono il mantenimento dei dati di posizionamento degli assi.

F = Floor/Pavimento W = Wall/Muro C = Ceiling/Soffitto

Andit Automazione
GANDINI GROUP

Andit Automazione srl

tel. +39 02.241.091.1 - fax +39 02.241.091.91

info@anditaut - www.anditaut.it