

OTC Robot FD-H5

Modello	FD-H5(H)		
Struttura	Verticale articolata		
Numero Assi	6		
Area di lavoro	R 866 mm		
Portata Max al polso	5 kg		
Ripetibilità di Posizionamento	± 0.05 mm		
Azionamento	AC Servo Motor		
Campo Operativo	Braccio	Asse 1 (rotazione)	± 170°
		Asse 2 (braccio inf.)	-125° ≈ +90°
		Asse 3 (braccio sup.)	-140° ≈ +245°
	Polso	Asse 4 (rotazione)	± 190°
		Asse 5 (inclinazione)	-30° ≈ +210°
		Asse 6 (rotazione)	± 360°
Velocità Massima	Braccio	Asse 1 (rotazione)	200°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	200°/s
		Asse 3 (braccio sup.)	260°/s
	Polso	Asse 4 (rotazione)	380°/s
		Asse 5 (inclinazione)	380°/s
		Asse 6 (rotazione)	510°/s
Carico al Polso	Momento ammissibile	Asse 4 (rotazione)	11.9 Nm
		Asse 5 (inclinazione)	11.9 Nm
		Asse 6 (rotazione)	5.2 Nm
	Momento inerzia ammissibile	Asse 4 (rotazione)	0.30 kg/m ²
		Asse 5 (inclinazione)	0.30 kg/m ²
		Asse 6 (rotazione)	0.05 kg/m ²
Temp. ambiente e Umidità relat.	0 ≈ 45°, 20 ≈ 80%		
Peso	59 kg		
Portata massima braccio superiore	1 kg		
Azzeramento degli assi	Nota 3		
Metodo di installazione	F, W, C		

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.

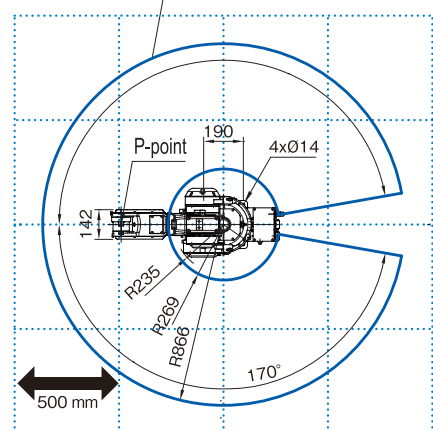
Nota 2: Quando la flangia del polso è caricata con la portata massima.

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



P-point Working Range



P-point Working Range

