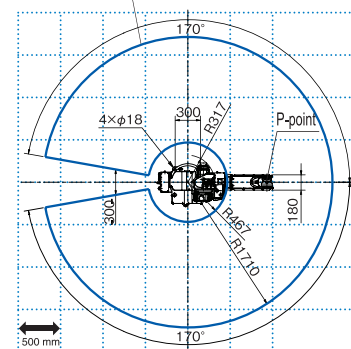


OTC Robot FD-V20

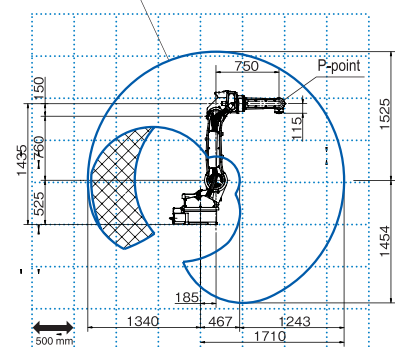
Modello	FD-V20		
Struttura	Verticale articolata		
Numero Assi	6		
Area di lavoro	R 1,710 mm		
Portata Max al polso	20 kg		
Ripetibilità di Posizionamento	± 0.07 mm		
Azionamento	AC Servo Motor		
Campo Operativo	Braccio	Asse 1 (rotazione)	± 170°
		Asse 2 (braccio inf.)	-155° ≈ +100°
		Asse 3 (braccio sup.)	-170° ≈ +260°
	Polso	Asse 4 (rotazione)	± 180°
		Asse 5 (inclinazione)	-50° ≈ +230°
		Asse 6 (rotazione)	± 360°
Velocità Massima	Braccio	Asse 1 (rotazione)	195°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	190°/s
		Asse 3 (braccio sup.)	180°/s
	Polso	Asse 4 (rotazione)	400°/s
		Asse 5 (inclinazione)	400°/s
		Asse 6 (rotazione)	600°/s
Carico al Polso	Momento ammissibile	Asse 4 (rotazione)	43.7 Nm
		Asse 5 (inclinazione)	43.7 Nm
		Asse 6 (rotazione)	19.6 Nm
	Momento inerzia ammissibile	Asse 4 (rotazione)	1.09 kg/m
		Asse 5 (inclinazione)	1.09 kg/m
		Asse 6 (rotazione)	0.24 kg/m
Temp. ambiente e Umidità relat.	≈ 45°, 20 ≈ 80%		
Peso	285 kg		
Portata massima braccio superiore	20 kg		
Azzeramento degli assi	Nota 3		
Metodo Installazione	F, W, C		



P-point Working Range



P-point Working Range



□ : For welding applications when floor-mounted
 ⊞ : For other than the above

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 srl
 tel. +39 02.241.091.1 - fax +39 02.241.091.91
 info@anditaut - www.anditaut.it