



Robot FD-V35

| | | | |
|-----------------------------------|-----------------------------|-----------------------|-------------------------|
| Modello | FD-V35 | | |
| Struttura | Vetivale articolata | | |
| Numero Assi | 6 | | |
| Area di lavoro | R 2,050 mm | | |
| Portata Max al polso | 35 kg | | |
| Ripetibilità di Posizionamento | ± 0.07 mm | | |
| Azionamento | AC Servo Motor | | |
| Campo Operativo | Braccio | Asse 1 (rotazione) | ± 165° |
| | | Asse 2 (braccio inf.) | -135° ≈ +80° |
| | | Asse 3 (braccio sup.) | -146° ≈ +260° |
| | Polso | Asse 4 (rotazione) | ± 360° |
| | | Asse 5 (inclinazione) | ± 125° |
| | | Asse 6 (rotazione) | ± 450° |
| Velocità Massima | Braccio | Asse 1 (rotazione) | 185°/s |
| | | Asse 2 (braccio inf.) | 180°/s |
| | | Asse 3 (braccio sup.) | 190°/s |
| | Polso | Asse 4 (rotazione) | 305°/s |
| | | Asse 5 (inclinazione) | 305°/s |
| | | Asse 6 (rotazione) | 420°/s |
| Carico al Polso | Momento ammissibile | Asse 4 (rotazione) | 160 Nm |
| | | Asse 5 (inclinazione) | 160 Nm |
| | | Asse 6 (rotazione) | 90 Nm |
| | Momento inerzia ammissibile | Asse 4 (rotazione) | 16.00 kg/m ² |
| | | Asse 5 (inclinazione) | 16.00 kg/m ² |
| | | Asse 6 (rotazione) | 5.00 kg/m ² |
| Temp. ambiente e Umidità relat. | 0 ≈ 45°, 20 ≈ 80% | | |
| Peso | 640 kg | | |
| Portata massima braccio superiore | 15 kg | | |
| Azzeramento degli assi | Note 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



GANDINI GROUP

Andit Automazione srl

tel. +39 02.241.091.1 - fax +39 02.241.091.91

info@anditaut - www.anditaut.it