

OTC Robot FD-V50

Modello	FD-V50		
Struttura	Vertical artic. type		
Numero Assi	6		
Area di lavoro	R 2,050 mm		
Portata Max al polso	50 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)	180°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	180°/s
		Asse 3 (braccio sup.)	180°/s
	Polso	Asse 4 (rotazione)	255°/s
		Asse 5 (inclinazione)	255°/s
		Asse 6 (rotazione)	370°/s
Carico al Polso	Momento ammissibile	Asse 4 (rotazione)	210 Nm
		Asse 5 (inclinazione)	210 Nm
		Asse 6 (rotazione)	130 Nm
	Momento inerzia ammissibile	Asse 4 (rotazione)	30.00 kg/m ²
		Asse 5 (inclinazione)	30.00 kg/m ²
		Asse 6 (rotazione)	12.00 kg/m ²
Temp. ambiente e Umidità relat.	0 ≈ 45°, 20 ≈ 80%		
Peso	640 kg		
Portata massima braccio superiore	15 kg		
Azzeramento degli assi	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

Andit Automazione
GANDINI GROUP

Andit Automazione srl

tel. +39 02.241.091.1 - fax +39 02.241.091.91

info@anditaut - www.anditaut.it