



Robot FD-LP180

Modello	FD-LP180		
Struttura	Verticale articolata		
Numero Assi	4		
Area di lavoro	R 3,210 mm		
Portata Max al polso	180 kg		
Ripetibilità di Posizionamento	± 0.4 mm		
Azionamento	AC Servo Motor		
Campo Operativo	Braccio	Asse 1 (rotazione)	± 180°
		Asse 2 (braccio inf.)	-95° ≈ +40°
		Asse 3 (braccio sup.)	-117° ≈ +17°
	Polso	Asse 4 (rotazione)	± 360°
		Asse 5 (inclinazione)	
		Asse 6 (rotazione)	
Velocità Massima	Braccio	Asse 1 (rotazione)	115°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	100°/s
		Asse 3 (braccio sup.)	105°/s
	Polso	Asse 4 (rotazione)	360°/s
		Asse 5 (inclinazione)	
		Asse 6 (rotazione)	
Carico al Polso	Momento ammissibile	Asse 4 (rotazione)	
		Asse 5 (inclinazione)	
		Asse 6 (rotazione)	
	Momento inerzia ammissibile	Asse 4 (rotazione)	69.00 kg/m ²
		Asse 5 (inclinazione)	
		Asse 6 (rotazione)	
Temp. ambiente e Umidità relat.	0 ≈ 45°, 20 ≈ 85%		
Peso	1,150 kg		
Portata massima braccio superiore	25 kg		
Azzeramento degli assi	Nota 3		
Metodo di installazione	F		



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