



Robot FD-MR20

Modello	FD-MR20		
Struttura	Verticale articolata		
Numero Assi	7		
Area di lavoro	R 1,260 mm		
Portata Max al polso	20 kg		
Ripetibilità di Posizionamento	± 0.06 mm		
Azionamento	AC Servo Motor		
Campo Operativo	Braccio	Asse 1 (rotazione)	± 180°
		Asse 2 (braccio inf.)	+55° ≈ -120°
		Asse 7	± 180°
	Polso	Asse 3 (braccio sup.)	+135° ≈ -166°
		Asse 4 (rotazione)	± 180°
		Asse 5 (inclinazione)	± 135°
Velocità Massima	Braccio	Asse 1 (rotazione)	170°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	170°/s
		Asse 7	170°/s
	Polso	Asse 3 (braccio sup.)	170°/s
		Asse 4 (rotazione)	250°/s
		Asse 5 (inclinazione)	250°/s
Carico al Polso	Momento ammissibile	Asse 4 (rotazione)	80.8 Nm
		Asse 5 (inclinazione)	80.8 Nm
		Asse 6 (rotazione)	44.1 Nm
	Momento inerzia ammissibile	Asse 4 (rotazione)	6.00 kg/m ²
		Asse 5 (inclinazione)	6.00 kg/m ²
		Asse 6 (rotazione)	2.30 kg/m ²
Temp. ambiente e Umidità relat.	0 ≈ 45°		
Peso	230 kg		
Portata massima braccio superiore	30 kg		
Azzeramento degli assi	Nota 3		
Metodo di installazione	F, 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