



Robot FD-MR50

Modello	FD-MR50		
Struttura	Verticale articolata		
Numero Assi	7		
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.)	+55° ≈ -120°
		Asse 7	+140° ≈ -146°
	Polso	Asse 3 (braccio sup.)	± 360°
		Asse 4 (rotazione)	± 125°
		Asse 5 (inclinazione)	± 450°
Velocità Massima	Braccio	Asse 1 (rotazione)	175°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	140°/s
		Asse 7	165°/s
	Polso	Asse 3 (braccio sup.)	255°/s
		Asse 4 (rotazione)	255°/s
		Asse 5 (inclinazione)	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°		
Peso	745 kg		
Portata massima braccio superiore	15 kg		
Azzeramento degli assi	Note 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