

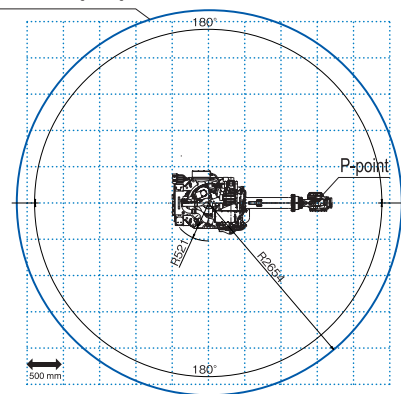


# Robot FD-V166

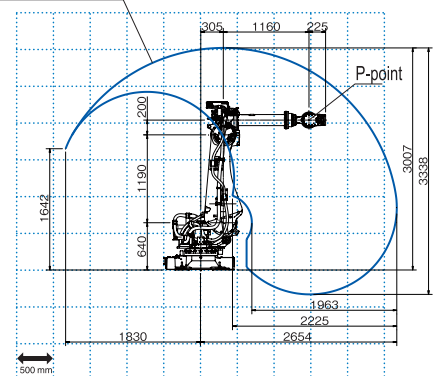
Modello	FD-V166		
Struttura	Verticale articolata		
Numero Assi	6		
Area di lavoro	R 2,654 mm		
Portata Max al polso	166 kg		
Ripetibilità di Posizionamento	± 0.1 mm		
Azionamento	AC Servo Motor		
Campo Operativo	Braccio	Asse 1 (rotazione)	± 180°
		Asse 2 (braccio inf.)	-80° ≈ +60°
		Asse 3 (braccio sup.)	-146,5° ≈ +150°
	Polso	Asse 4 (rotazione)	± 360°
		Asse 5 (inclinazione)	± 135°
		Asse 6 (rotazione)	± 360°
Velocità Massima	Braccio	Asse 1 (rotazione)	125°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	115°/s
	Polso	Asse 3 (braccio sup.)	121°/s
		Asse 4 (rotazione)	180°/s
		Asse 5 (inclinazione)	173°/s
		Asse 6 (rotazione)	260°/s
Carico al Polso	Momento ammissibile	Asse 4 (rotazione)	951 Nm
		Asse 5 (inclinazione)	951 Nm
		Asse 6 (rotazione)	490 Nm
	Momento inerzia ammissibile	Asse 4 (rotazione)	88.90 kg/m <sup>2</sup>
		Asse 5 (inclinazione)	88.90 kg/m <sup>2</sup>
		Asse 6 (rotazione)	45.00 kg/m <sup>2</sup>
Temp. ambiente e Umidità relat.	0 ≈ 45°, 20 ≈ 85%		
Peso	960 kg		
Portata massima braccio superiore	90 kg		
Azzeramento degli assi	Nota 3		
Metodo di installazione	F		



P-point Working Range



P-point Working Range



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 srl**

tel. +39 02.241.091.1 - fax +39 02.241.091.91

info@anditaut - www.anditaut.it