

OTC Robot FD-V500

Modello	FD-V500		
Struttura	Verticale articolata		
Numero Assi	6		
Area di lavoro	R 2,703 mm		
Portata Max al polso	500 kg		
Ripetibilità di Posizionamento	± 0.5 mm		
Azionamento	AC Servo Motor		
Campo Operativo	Braccio	Asse 1 (rotazione)	-± 180°
		Asse 2 (braccio inf.)	-55° ≈ +75°
		Asse 3 (braccio sup.)	-125° ≈ +30°
	Polso	Asse 4 (rotazione)	± 300°
		Asse 5 (inclinazione)	± 120°
		Asse 6 (rotazione)	± 360°
Velocità Massima	Braccio	Asse 1 (rotazione)	80°/s
		Asse 2 (braccio inf.)	80°/s
		Asse 3 (braccio sup.)	80°/s
	Polso	Asse 4 (rotazione)	90°/s
		Asse 5 (inclinazione)	90°/s
		Asse 6 (rotazione)	145°/s
Carico al Polso	Momento ammissibile	Asse 4 (rotazione)	1960 Nm
		Asse 5 (inclinazione)	1960 Nm
		Asse 6 (rotazione)	980 Nm
	Momento inerzia ammissibile	Asse 4 (rotazione)	200.00 kg/m ²
		Asse 5 (inclinazione)	200.00 kg/m ²
		Asse 6 (rotazione)	147.00 kg/m ²
Temp. ambiente e Umidità relat.	0 ≈ 45°, 20 ≈ 85%		
Peso	3.000 kg		
Portata massima braccio superiore	30 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

Andit Automazione
GANDINI GROUP

Andit Automazione srl

tel. +39 02.241.091.1 - fax +39 02.241.091.91

info@anditaut - www.anditaut.it