

Tehnički podaci o zavarivačkom robotu
Specifikacije manipulatora

FD-B4LS



Model		FD-B4LS	
Kinematika		Vertikalni	
Broj osi rotacije		7	
P-Point (Područje rada)		R 2,008 mm	
Nosivost ruke robota		4 kg	
Točnost pozicioniranja		± 0,08 mm	
Pogon		AC Servo Motor	
Opseg rada	Ruka	J1 (Rotacija)	± 170°
		J2 (Vertikalno)	-145° ≈ +70°
		J7	± 90°
	Zglob	J3*(Rotacija)	-170° ≈ +154°
		J4 (Rotacija)	± 155°
		J5 (Savijanje)	-45° ≈ +225°
Maksimalna brzina	Ruka	J1 (Rotacija)	195°/s
		J2 (Vertikalno)	200°/s
		J7	160°/s
	Zglob	J3*(Rotacija)	200°/s
		J4 (Rotacija)	420°/s
		J5 (Savijanje)	420°/s
Zakretni moment Maksimalno opterećenje		J1 (Rotacija)	10.1 Nm
		J2 (Vertikalno)	10.1 Nm
		J3 (Rotacija)	2.94 Nm
		J4 (Rotacija)	0.38 kg/m ²
		J5 (Savijanje)	0.38 kg/m ²
		J6 (Rotacija)	0.03 kg/m ²
Temperatura radnog prostora		0 ≈ 45°, 20 ≈ 80%	
Masa		321 kg	
Maksimalna nosiva snaga		10 kg (Bilješka 3)	
Podrijetlo		Bilješka 3	
Položaj instalacije		Podna	

J3* (Rotacija): Kombinirana rotacija osi J2 i J3

Bilješka 1: Izmjerena vrijednost dobivena nakon dovoljnog ponavljanja automatskog rada za stabilizirane uvjete.

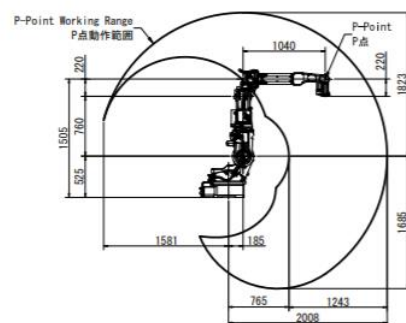
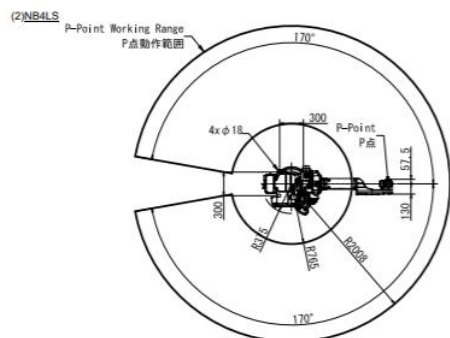
Bilješka 2: Kada je izlazna prirubnica osi sgloba opterećena maksimalnom nosivošću

Bilješka 3: Podaci o poziciji zaštićeni su baterijom unutar robota.

Tehnički podaci o zavarivačkom robotu
Specifikacije manipulatora

FD-B4LS

Model		FD-B4LS	
Kinematika		Vertikalni	
Broj osi rotacije		7	
P-Point (Područje rada)		R 2,008 mm	
Nosivost ruke robota		4 kg	
Točnost pozicioniranja		± 0,08 mm	
Pogon		AC Servo Motor	
Opseg rada	Ruka	J1 (Rotacija)	± 170°
		J2 (Vertikalno)	-145° ~ +70°
		J7	± 90°
	Zglob	J3*(Rotacija)	-170° ~ +154°
		J4 (Rotacija)	± 155°
		J5 (Savijanje)	-45° ~ +225°
Maksimalna brzina	Ruka	J1 (Rotacija)	195°/s
		J2 (Vertikalno)	200°/s
		J7	160°/s
	Zglob	J3*(Rotacija)	200°/s
		J4 (Rotacija)	420°/s
		J5 (Savijanje)	420°/s
Zakretni moment Maksimalno opterećenje	J1 (Rotacija)	10.1 Nm	
	J2 (Vertikalno)	10.1 Nm	
	J3 (Rotacija)	2.94 Nm	
	J4 (Rotacija)	0.38 kg/m2	
	J5 (Savijanje)	0.38 kg/m2	
	J6 (Rotacija)	0.03 kg/m2	
Temperatura radnog prostora		0 ≈ 45°, 20 ≈ 80%	
Masa		321 kg	
Maksimalna nosiva snaga		10 kg (Bilješka 3)	
Podrijetlo		Bilješka 3	
Položaj instalacije		Podna	



J3* (Rotacija): Kombinirana rotacija
osi J2 i J3

Bilješka 1: Izmjerena vrijednost
dobivena nakon dovoljnog ponavljanja
automatskog rada za stabilizirane
uvjete.

Bilješka 2: Kada je izlazna prirubnica
osi sgloba opterećena maksimalnom
nosivošću

Bilješka 3: Podaci o poziciji zaštićeni
su baterijom unutar robota.



OTC DAIHEN EUROPE