



Beispiel einer Standardanlage Typ 01

6-Achs-Schweißroboter Typ: FD-V8

Tragkraft: 8 kg
Positioniergenauigkeit: $\pm 0,08$ mm
Maximaler Arbeitsbereich im P-Punkt: R 1.437 mm

Schweißtechnik: Digital-Inverter Schweißmaschine zum MAG Schweißen, Typ: DM-400

Ausgangsstrom: 30 – 400 A
Einschaltdauer: 60 %
Drahtvorschubgerät: 4 Rollen, Encodergeregelt

OTC-Schweißbrennersystem Typ: RT3500H

Brennerbelastung /-kühlung: 350 A / Luft
Brennerkollisionsschutz: integriert
Brennerreinigungsgerät: pneumatisches Reinigen + Sprühen

Festtisch

Tragkraft: 2 x 200 kg

Knickarmrobotersteuerung Typ: FD-11

Programmierhandgerät: Hochauflösendes Farbdisplay
Speicherkapazität: 160.000
Programmanzahl: 9999
I/O: 40/40 (optional 72/72)
Steuerungsart: Teach - In