



Beispiel einer Standardanlage Typ 03

Schweißroboter-Anlage mit 2 Horizontalwendern

6-Achs-Schweißroboter Typ: FD-V8

Tragkraft: 8 kg

Positioniergenauigkeit: $\pm 0,08$ mm

Maximaler Arbeitsbereich im P-Punkt: R 1.437 mm

Steuererweiterung inkl. Software, Synchronmotion

Servo-Treiber und Servokontrollboard

(Achсреchner) für 2 zusätzliche Roboterachsen

Schweißtechnik: OTC Digital-Inverter MAG Schweißmaschine zum MAG Schweißen, Typ: DM400

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

Drehpositionierer Typ: A2PB252-E

Tragkraft: je 250 kg

Positioniergenauigkeit: $\pm 0,1$ mm (bei R 300 mm)

Geschwindigkeit Drehachse: 150°/Sek.

Mediendurchführung (Hohlwelle): Durchmesser 70 mm

Knickarmrobotersteuerung Typ: FD-11

Programmierhandgerät: Hochauflösendes Farbdisplay

Speicherkapazität: 160.000

Programmanzahl: 9999

I/O: 40/40 (optional 72/72)

Steuerungsart: Teach - In