



# Beispiel einer Standardanlage Typ 06

## Roboter-/2-Stationen-Fahrwerksanlage

### **6-Achs-Schweißroboter Typ: FD-V8L**

Tragkraft: 8 kg

Positioniergenauigkeit:  $\pm 0,08$  mm

Maximaler Arbeitsbereich im P-Punkt: R 2.006 mm

### **Steuererweiterung inkl. Software, Synchronmotion**

Servo-Treiber und Servokontrollboard

(Achszähler) für 3 zusätzliche Roboterachsen

### **Schweißtechnik: OTC Digital-Inverter Schweißmaschine zum MAG Schweißen: DM400**

Ausgangsstrom: 30 – 400 A

Einschaltdauer: 60 %

Drahtvorschubgerät: 4 Rollen, Encoder geregelt

### **Fahrwerksanlage Typ: A2PB502-E**

Tragkraft: 500 kg

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

Geschwindigkeit Drehachsen: 120°/Sek.

Mediendurchführung (Hohlwelle): Durchmesser 84 mm

### **Knickarmrobotersteuerung Typ: FD-11**

Programmierhandgerät: Hochauflösendes Farbdisplay

Speicherkapazität: 160.000

Programmanzahl: 9.999

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

Steuerungsart: Teach - In