

## FHR-QR10-1

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	10kg	
Ismétlési pontosság	±0,05mm	
Maximális kinyúlás	1671mm	
Védelmi fokozat	IP30	
Öntömeg	250kg	
Mozgási tartomány	J1	±172°
	J2	+166°, -107°
	J3	+83°, -92°
	J4	±170°
	J5	±125°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	172°/s
	J2	172°/s
	J3	183°/s
	J4	430°/s
	J5	430°/s
	J6	584°/s

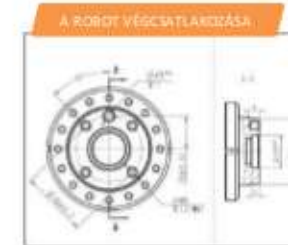
Megengedett nyomaték	J4	24,6Nm
	J5	24,6Nm
	J6	9,8Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,63kgm <sup>2</sup>
	J5	0,63kgm <sup>2</sup>
	J6	0,1kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata.
		Kerülendő a víz, olajjal, kósszal, stb. érintkezése. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	3,3kVA	
Kapcsolószekrény mérete	580 x 600 x 960mm	
Kapcsolószekrény tömege	130kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló, plafon	

## FHR-QR10-2

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	10kg	
Ismétlési pontosság	±0,05mm	
Maximális kinyúlás	2001mm	
Védelmi fokozat	IP67	
Öntömeg	275kg	
Mozgási tartomány	J1	±172°
	J2	+158°, -110°
	J3	+83°, -92°
	J4	±170°
	J5	±125°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	150°/s
	J2	150°/s
	J3	183°/s
	J4	430°/s
	J5	430°/s
	J6	602°/s



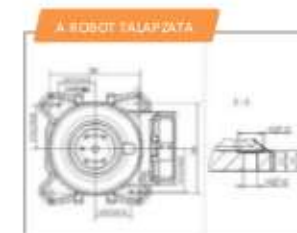
Megengedett nyomaték	J4	24,6Nm
	J5	24,6Nm
	J6	9,8Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,63kgm <sup>2</sup>
	J5	0,63kgm <sup>2</sup>
	J6	0,1kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata.
		Kerülendő a víz, olajjal, kocszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	4,2kVA	
Kapcsolószekrény mérete	580 x 600 x 960mm	
Kapcsolószekrény tömege	130kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló, plafon	

## FHR-QR6-1

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	6kg	
Ismétlési pontosság	±0,03mm	
Maximális kinyúlás	1441mm	
Védelmi fokozat	IP30	
Öntömeg	170kg	
Mozgási tartomány	J1	±168°
	J2	+150°, -89°
	J3	+87°, -111°
	J4	±170°
	J5	±125°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	201°/s
	J2	178°/s
	J3	201°/s
	J4	430°/s
	J5	430°/s
	J6	602°/s



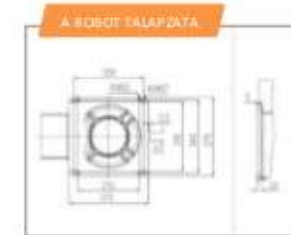
Megengedett nyomaték	J4	13,1Nm
	J5	13,1Nm
	J6	5,9Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,3kgm <sup>2</sup>
	J5	0,3kgm <sup>2</sup>
	J6	0,06kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata.
		Kerülendő a víz, olaj, kosz, stb. érintkezése. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	2,7kVA	
Kapcsolószekrény mérete	580 x 600 x 960mm	
Kapcsolószekrény tömege	130kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló, plafon	

## FHR-QR6-3

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	6kg	
Ismétlési pontosság	±0,05mm	
Maximális kinyúlás	2001mm	
Védelmi fokozat	IP30	
Öntömeg	255kg	
Mozgási tartomány	J1	±172°
	J2	+166°, -100°
	J3	+83°, -92°
	J4	±170°
	J5	±125°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	172°/s
	J2	172°/s
	J3	201°/s
	J4	430°/s
	J5	447°/s
	J6	573°/s



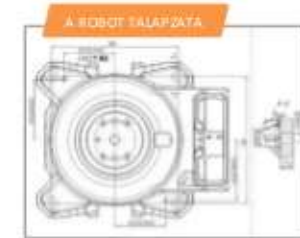
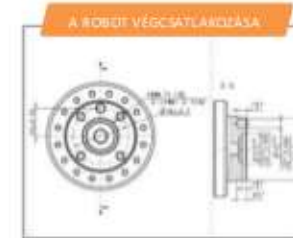
Megengedett nyomaték	J4	8,81Nm
	J5	8,81Nm
	J6	3,14Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,2kgm <sup>2</sup>
	J5	0,2kgm <sup>2</sup>
	J6	0,03kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata.
		Kerülendő a víz, olajjal, kosszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	3,8kVA	
Kapcsolószekrény mérete	580 x 600 x 960mm	
Kapcsolószekrény tömege	130kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló, plafon	

## FHR-QRB15-1

### 4 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.
Tengelyek száma	4
Terhelhetőség	15kg
Ismétlési pontosság	±0,05mm
Maximális kinyúlás	1510mm
Védelmi fokozat	IP30
Öntömeg	160kg
Mozgási tartomány	J1 ±168° J2 +105°, -50° J3 +105°, -25° J4 ±360° J5 N/A J6 N/A*
Maximális sebesség	J1 195°/s J2 195°/s J3 229°/s J4 544°/s J5 N/A J6 N/A



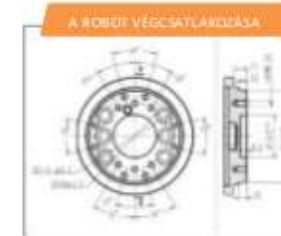
Megengedett nyomaték	J4	N/A
	J5	N/A
	J6	N/A
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,6kgm <sup>2</sup>
	J5	N/A
	J6	N/A
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kosszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
	Teljesítmény felvétel	2,7kVA
Kapcsolószekrény mérete	580 x 600 x 960mm	
Kapcsolószekrény tömege	100kg	
Névleges feszültség	220V ±10% (1 fázis)	
Telepítés	Padló	

## FHR-QRB180-1

### 4 TENGELYES IPARI ROBOT



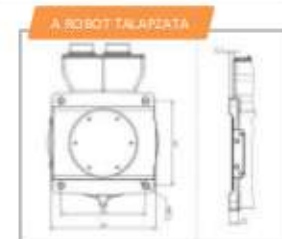
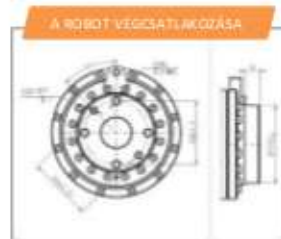
Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	4	
Terhelhetőség	180kg	
Ismétlési pontosság	±0,5mm	
Maximális kinyúlás	3153,7mm	
Védelmi fokozat	IP30	
Öntömeg	1400kg	
Mozgási tartomány	J1	±170°
	J2	+95°, -47°
	J3	+112°, -20°
	J4	±360°
	J5	N/A
	J6	N/A*
	Maximális sebesség	J1
	J2	132°/s
	J3	132°/s
	J4	298°/s
	J5	N/A
	J6	N/A



Megengedett nyomaték	J4	N/A
	J5	N/A
	J6	N/A
Tehetlenségi nyomaték	J4	3,25kgm <sup>2</sup>
	J5	N/A
	J6	N/A
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kosszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
	Teljesítmény felvétel	17,5kVA
Kapcsolószekrény mérete	650 x 750 x 1150mm	
Kapcsolószekrény tömege	140kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló	

## FHR-QR6S-1

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	6kg	
Ismétlési pontosság	±0,02mm	
Maximális kinyúlás	750,6mm	
Védelmi fokozat	IP67	
Öntömeg	39kg	
Mozgási tartomány	J1	±172°
	J2	+132°, -82°
	J3	+65°, -190°
	J4	±172°
	J5	±120°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	367"/s
	J2	321"/s
	J3	367"/s
	J4	372"/s
	J5	476"/s
	J6	705"/s

Megengedett nyomaték	J4	8,73Nm
	J5	8,73Nm
	J6	4,41Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,47kgm <sup>2</sup>
	J5	0,47kgm <sup>2</sup>
	J6	0,06kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata.
		Kerülendő a víz, olajjal, kosszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	1,5kVA	
Kapcsolószekrény mérete	375 x 421 x 211mm	
Kapcsolószekrény tömege	15kg	
Névleges feszültség	220V ±10% (1 fázis)	
Telepítés	Padló, plafon	

## FHR-QR20-2

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	20kg	
Ismétlési pontosság	±0,05mm	
Maximális kinyúlás	1668mm	
Védelmi fokozat	IP67, ExdpII4Gb	
Öntömeg	270kg	
Mozgási tartomány	J1	±172°
	J2	+147°, -115°
	J3	+83°, -98°
	J4	±167°
	J5	±115°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	155°/s
	J2	155°/s
	J3	172°/s
	J4	355°/s
	J5	355°/s
	J6	355°/s

Megengedett nyomaték	J4	43,8Nm
	J5	43,8Nm
	J6	19,6Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	1kgm <sup>2</sup>
	J5	1kgm <sup>2</sup>
	J6	0,2kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata.
		Kerülendő a víz, olajjal, kósszal, stb. érintkezése. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	3,6kVA	
Kapcsolószekrény mérete	580 x 600 x 960mm	
Kapcsolószekrény tömege	130kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló, plafon	



## FHR-QR50-1

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT

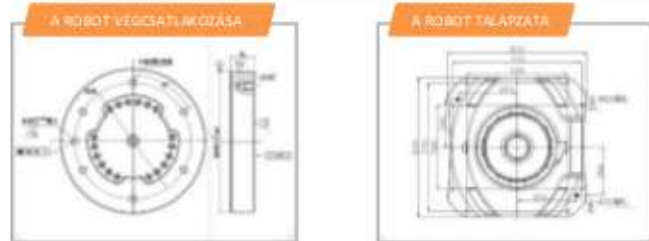


Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	50kg	
Ismétlési pontosság	±0,07mm	
Maximális kinyúlás	2012,4mm	
Védelmi fokozat	IP30	
Öntömeg	580kg	
Mozgási tartomány	J1	±180°
	J2	+135°, -90°
	J3	+82°, -205°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	155°/s
	J2	120°/s
	J3	155°/s
	J4	250°/s
	J5	250°/s
	J6	350°/s

Megengedett nyomaték	J4	245Nm
	J5	245Nm
	J6	147Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	12,5kgm <sup>2</sup>
	J5	12,5kgm <sup>2</sup>
	J6	4,5kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata.
		Kerülendő a víz, olajjal, kósszal, stb. érintkezés.
	Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe	
Teljesítmény felvétel	10kVA	
Kapcsolószekrény mérete	650 x 750 x 1150mm	
Kapcsolószekrény tömege	120kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló	

## FHR-QR210-1

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	210kg	
Ismétlési pontosság	±0,2mm	
Maximális kinyúlás	2688mm	
Védelmi fokozat	IP67	
Öntömeg	1257kg	
Mozgási tartomány	J1	±165°
	J2	+85°, -50°
	J3	+75°, -160°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	100°/s
	J2	80°/s
	J3	95°/s
	J4	130°/s
	J5	120°/s
	J6	200°/s

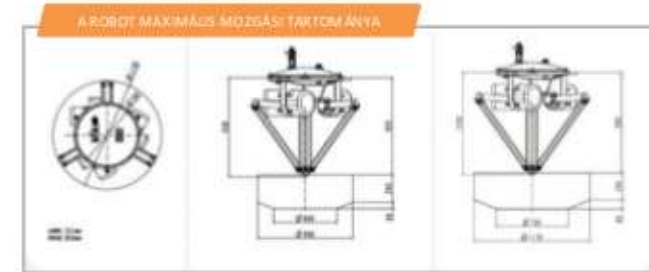
Megengedett nyomaték	J4	1200Nm
	J5	1200Nm
	J6	650Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	84kgm <sup>2</sup>
	J5	84kgm <sup>2</sup>
	J6	55kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kocszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
	Teljesítmény felvétel	30,6kVA
Kapcsolószekrény mérete	650 x 750 x 1150mm	
Kapcsolószekrény tömege	140kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló	

## FHR-QRB3-1A

### 4 TENGELYES IPARI ROBOT



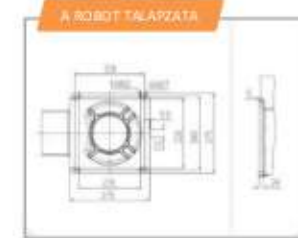
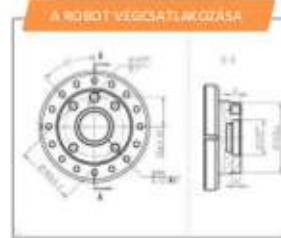
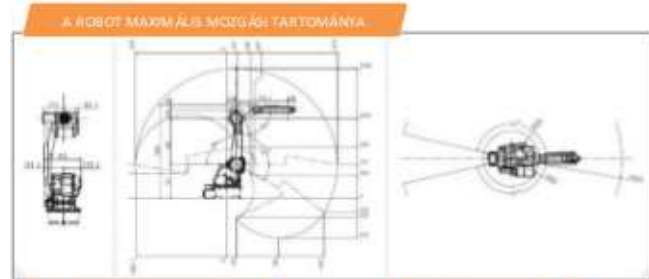
Mechanizmus	Párhuzamos mechanizmus
Tengelyek száma	4
Terhelhetőség	1kg / 3kg
Ismétlési pontosság	±0,08mm
Maximális kinyúlás	900 x 320mm
Védelmi fokozat	IP67
Robot test tömege	120kg
Mozgási tartomány	J1 ±36°, -94° J2 +36°, -94° J3 +36°, -94° J4 ±360° J5 N/A J6 N/A
Maximális sebesség	J1 1031°/s J2 1031°/s J3 1031°/s J4 2865°/s J5 N/A J6 N/A



Aktív kar hossza	351mm
Csatlakozó rúd hossza	800mm
Mozgási tartomány	φ900mm
Telepítési feltételek	T 0...45°C rH 20...80%rH (nincs kondenzáció) NVM <4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G) Egyéb Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kocszal, stb. érintkezése. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	2,0kVA
Kapcsolószekrény mérete	230 x 339 x 410mm
Kapcsolószekrény tömege	16kg
Névleges feszültség	220V ±10% (1 fázis)
Telepítés	Plafon

## FHR-QRB20-1

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	20kg	
Ismétlési pontosság	±0,05mm	
Maximális kinyúlás	1671mm	
Védelmi fokozat	IP67, ExdpXIIBT4Gb	
Öntömeg	270kg	
Mozgási tartomány	J1	±172°
	J2	+158°, -110°
	J3	+83°, -92°
	J4	±170°
	J5	±125°
	J6	±360°
Maximális sebesség	J1	150°/s
	J2	150°/s
	J3	150°/s
	J4	281°/s
	J5	292°/s
	J6	372°/s

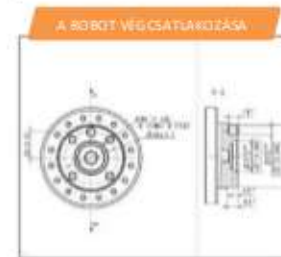
Megengedett nyomaték	J4	38,81Nm
	J5	38,81Nm
	J6	29,4Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	3kgm <sup>2</sup>
	J5	3kgm <sup>2</sup>
	J6	2,2kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kósszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
	Teljesítmény felvétel	3,6kVA
Kapcsolószekrény mérete	Nem robbanásbiztos	580 x 600 x 960mm
	Robbanásbiztos	650 x 750 x 1150mm
Kapcsolószekrény tömege	130kg	120kg
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló, plafon	

## FHR-QRB30-1

### 4 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.
Tengelyek száma	4
Terhelhetőség	30kg
Ismétlési pontosság	±0,05mm
Maximális kinyúlás	1820mm
Védelmi fokozat	IP30
Öntömeg	205kg
Mozgási tartomány	J1 ±168° J2 +105°, -50° J3 +105°, -250° J4 ±360° J5 N/A J6 N/A
Maximális sebesség	J1 172°/s J2 172°/s J3 212°/s J4 355°/s J5 N/A J6 N/A



Megengedett nyomaték	J4	N/A
	J5	N/A
	J6	N/A
Tehetlenségi nyomaték	J4	1,45kgm <sup>2</sup>
	J5	N/A
	J6	N/A
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kosszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
	Teljesítmény felvétel	3,0kVA
Kapcsolószekrény mérete	580 x 600 x 960mm	
Kapcsolószekrény tömege	100kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló	

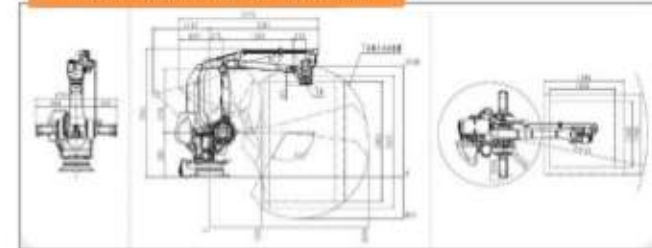
## FHR-QRB800-1

### 4 TENGEYES IPARI ROBOT

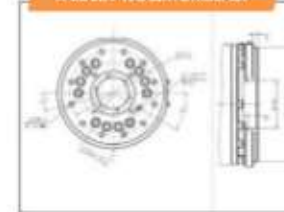


Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	4	
Terhelhetőség	800kg	
Ismétlési pontosság	±0,5mm	
Maximális kinyúlás	3159mm	
Védelmi fokozat	IP30	
Öntömeg	2550kg	
Mozgási tartomány	J1	±185°
	J2	+95°, -48°
	J3	+112°, -17,5°
	J4	±360°
	J5	N/A
	J6	N/A
	Maximális sebesség	J1
J2		65°/s
J3		65°/s
J4		115°/s
J5		N/A
J6		N/A

A ROBOT MAXIMÁLIS MOZGÁSI TARTOMÁNYA



A ROBOT VÉGCSATLAKOZÁSA



A ROBOT TALAPZATA



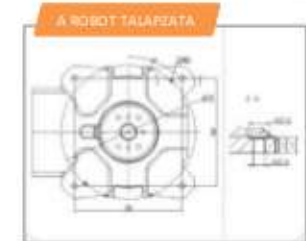
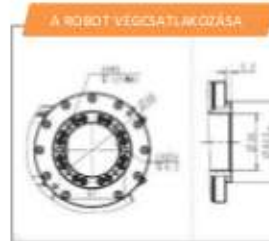
Megengedett nyomaték	J4	N/A
	J5	N/A
	J6	N/A
Tehetlenségi nyomaték	J4	340kgm <sup>2</sup>
	J5	N/A
	J6	N/A
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kosszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
	Teljesítmény felvétel	23kVA
Kapcsolószekrény mérete	650 x 750 x 1150mm	
Kapcsolószekrény tömege	140kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló	

## FHR-QRH4-1A

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.
Tengelyek száma	6
Terhelhetőség	4kg
Ismétlési pontosság	±0,03mm
Maximális kinyúlás	1410,5mm
Védelmi fokozat	IP30
Öntömeg	150kg
Mozgási tartomány	J1 ±168° J2 +150°, -89° J3 +85°, -111° J4 ±167° J5 +58°, -217° J6 ±360°
Maximális sebesség	J1 201°/s J2 201°/s J3 235°/s J4 350°/s J5 355°/s J6 481°/s



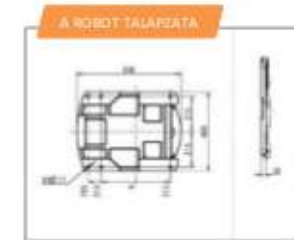
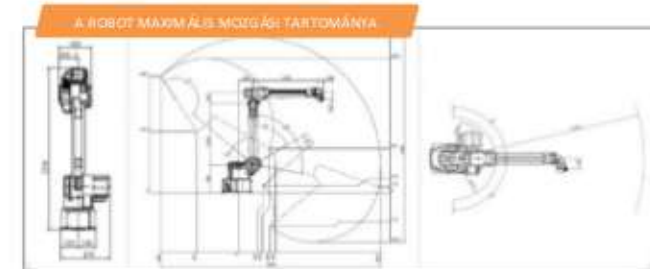
Megengedett nyomaték	J4	10,51Nm
	J5	10,51Nm
	J6	2,94Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,38kgm <sup>2</sup>
	J5	0,38kgm <sup>2</sup>
	J6	0,03kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kocszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	2,7kVA	
Kapcsolószekrény mérete	580 x 600 x 960mm	
Kapcsolószekrény tömege	130kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló, plafon	

## FHR-QRP6-2

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.
Tengelyek száma	6
Terhelhetőség	6kg
Ismétlési pontosság	±0,5mm
Maximális kinyúlás	3021mm
Védelmi fokozat	IP67, ExdpIIBT4Gb
Öntömeg	400kg
Mozgási tartomány	J1 ±95° J2 +102°, -53° J3 +80°, -80° J4 ±260° J5 ±270° J6 ±260°
Maximális sebesség	J1 109"/s J2 120"/s J3 109"/s J4 361"/s J5 361"/s J6 361"/s



Megengedett nyomaték	J4	10,96Nm
	J5	10,96Nm
	J6	4,9Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,25kgm <sup>2</sup>
	J5	0,25kgm <sup>2</sup>
	J6	0,05kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata. Kerülendő a víz, olajjal, kósszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
	Teljesítmény felvétel	3,9kVA
Kapcsolószekrény mérete	650 x 750 x 1150mm	
Kapcsolószekrény tömege	120kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló	



## FHR-QRP10-1

### 6 TENGELYES IPARI ROBOT



Mechanizmus	Vertikális többtengelyes robot.	
Tengelyek száma	6	
Terhelhetőség	10kg	
Ismétlési pontosság	±0,5mm	
Maximális kinyúlás	2035mm	
Védelmi fokozat	IP67, ExdpIIBT4Gb	
Öntömeg	370kg	
Mozgási tartomány	J1	±95°
	J2	+102°, -53°
	J3	+80°, -80°
	J4	±260°
	J5	±270°
	J6	±260°
Maximális sebesség	J1	109°/s
	J2	126°/s
	J3	109°/s
	J4	361°/s
	J5	361°/s
	J6	361°/s

Megengedett nyomaték	J4	30,4Nm
	J5	19,6Nm
	J6	9,8Nm
Tehetlenségi nyomaték	J4	0,97kgm <sup>2</sup>
	J5	0,4kgm <sup>2</sup>
	J6	0,1kgm <sup>2</sup>
Telepítési feltételek	T	0...45°C
	rH	20...80%rH (nincs kondenzáció)
	NVM	<4,9m/s <sup>2</sup> (0,5G)
	Egyéb	Kerülendő a gyúlékony, korrozív gázok és folyadékok használata.
		Kerülendő a víz, olajjal, kósszal, stb. érintkezés. Ne telepítse elektromos zajforrás közelébe
Teljesítmény felvétel	3,9kVA	
Kapcsolószekrény mérete	650 x 750 x 1150mm	
Kapcsolószekrény tömege	120kg	
Névleges feszültség	380V ±10% (3 fázis, 4 vezeték)	
Telepítés	Padló	

## Sztenderd kapcsoló szekrény



---

Helytakarékos

---

6 tengely vezérlésére alkalmas – bővíthető 8 tengelyig

---

Kiváló hőelvezető képesség

---

Változatos interface-ek elérhetőek

---

## Vezérlő egység



---

Ventilátor nélküli x86 computer architectura

---

EtherCAT busz rendszer

---

Vision rendszer kompatibilitás

---

Változatos speciális funkciók, mint: ivheglesztés, palettázás, szállítószalag követés

---

## Nagy kapcsolószekrény



---

Robosztus

---

6 tengely vezérlésére alkalmas – bővíthető 9 tengelyig

---

Kiváló hőelvezető képesség

---

Változatos interface-ek elérhetőek

---

Használható a pneumatikus elemekhez (pl. robbanásbiztos robotok)

---

## Teach pendant



---

Egy teaching pendant több robothoz is használható

---

Költséghatékony, valós idejű megjelenítés

---

Csatlakoztatható 3D animációs software-hez, mely lehetővé teszi az offline szimulációt

---

## Kompakt kapcsolószekrény



---

Kicsi, könnyű, könnyen karbantartható

---

Mérete: 380x368x200mm

---

Változatos interface-ek elérhetőek

---

## Hegesztés



Köszönhetően a folyamat összetettségének, szakképzett munkaerő igényének – nagy darabszám esetén – a hegesztés az egyik legégetőbb probléma.

Az ívhegesztő robot képes pontosan elvégezni bármely lineáris, ív vagy komplex hegesztési feladatot.

Az automatizált hegesztési folyamat nagymértékben növelheti a gyártósorok automatizáltsági fokát, hatékonyságát, flexibilitását és a termék minőségét.

Felhasználási terület:

- autóipar, hajóépítés, bojlerok, nehézgépek, vasút és egyéb gyártó üzemek

Előnyök:

- egyszerűen használható, automata hegesztés
- magas hatékonyság
- nincs szükség szakképzett hegesztőre: munkaerő költség csökkenés
- az automata hegesztési folyamat lapos és egyenletes hegesztési varratot eredményez, törések és hibák nélkül
- a jó hegesztési minőség csökkenti a minőség ellenőrzés szükségességét

## Rakodás



A rakodó robot olyan ipari robot, mely képes a munkadarabok automatikus szállítására, illetve ki / be rakodására.

Felhasználási terület:

- megmunkáló gépek, automatizált gépsorok, elektronika, stb.

Előnyök:

- könnyen kezelhető, kis karbantartás igény
- 24 órás folyamatos működés, nagy megbízhatósággal
- flexibilitás
- széles körben használható

## Palettázás



A robotizált raklap rakodó rendszer egy automata raklap rakodó rendszer, mely helyettesíti a kézi raklap rakodást bármilyen alakú és méretű munkadarab esetén.

Összekötve automata jelölő rendszerrel képes a munkadarabok egyedi azonosítására.

Felhasználási terület:

- autóipar,
- élelmiszer és gyógyszer ipar
- kémiai ipar

Előnyök:

- 24 órás működés - nagy sebesség és megbízhatóság mellett
- bérköltség csökkenése
- kis helyigény

## Festés



A rendszer képes az automata festési folyamat legenerálására manuális programozás nélkül – lézer, vision vagy optikai szenzor technológia segítségével

Felhasználási terület:

- autóipar, bútoripar, műanyag ipar, stb.

Előnyök:

- könnyen kezelhető, kis karbantartás igény
- növeli a festési folyamat hatékonyságát – csökkentve a veszteséget
- nagy munkatér