

GR 6160



GR 6160

DUŻA ŁADOWNOŚĆ I DUŻY OBSZAR ROBOCZY

Antropomorficzny robot o sześciu stopniach swobody, odpowiedni do malowania w linii z systemami transportu powietrznego lub podłogowego.

Dzięki konstrukcji możliwa jest obróbka dużych detali oraz synchronizacja z przenośnikiem liniowym. W przypadku detali o dużych gabarytach robot może być montowany na wózkach translacyjnych.

Ten robot jest idealny do programowania w trybie offline i punkt-punkt. Ładowność wynosi 16 kg i pozwala na użycie wielu pistoletów i innych narzędzi.

**PROGRAMOWANIE OFFLINE
SYSTEM POINT-TO-POINT
DUŻY OBSZAR ROBOCZY
DUŻA NOŚNOŚĆ**



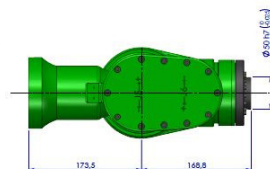
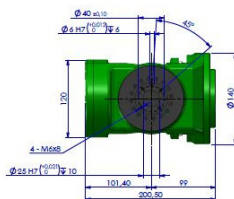
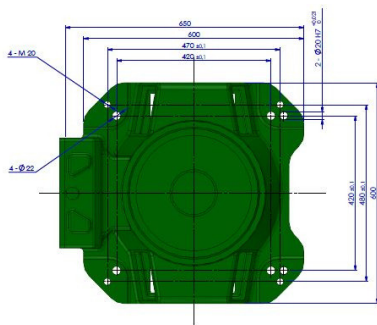
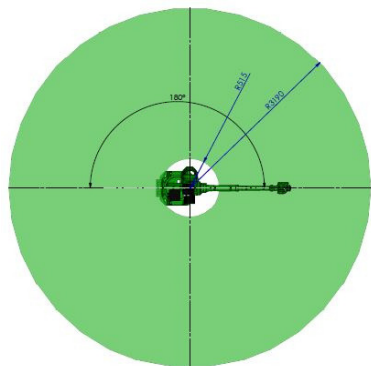
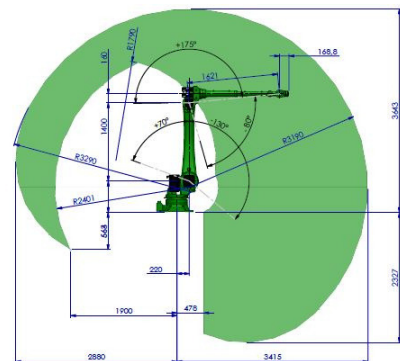
**AUTOREBOT
STREFA**
SP. Z O.O. GLIWICE POLSKA

www.cmarobotics.com



Le immagini vengono usate a fini esclusivamente illustrativi. Images are being used for illustrative purposes only.

I dati sono indicativi, CMA Robotics potrà apportare modifiche in qualsiasi momento e senza preavviso. Data are indicative, CMA Robotics can make changes at any time without notice.



Specyfikacja techniczna

Robot model		GR6160
Payload		16 kg
Axis		6
Range of motion	J1	+/-180°
	J2	+70°/-135°
	J3	+175°/-80°
	J4	+/-360°
	J5	+/-120°
	J6	+/-360°
Max. Speed	J1	140°/s
	J2	140°/s
	J3	165°/s
	J4	500°/s
	J5	350°/s
	J6	900°/s
Wrist allowable torque	J4	600 Nm
	J5	42 Nm
	J6	42 Nm

Driving power	Motor	AC servo motor
	Total Power	3 kW
	Working Voltage	400V
Brake		J1-J6
Position repeat accuracy		0.08 mm
Max. working radius		3240 mm
Weight		600 kg
Atex		No
Robot IP-Class		IP65
Cabinet IP-Class		IP52
Installation		Floor/Ceiling
Operating temperature		0°C/+40°C
Storage temperature		0°C/+55°C
Air supply (Pressure)		At least 6 bar (0.6MPa)
Air (Flow)		> 50 Nl/min.
Air precision requirements		<5µm
Robot control box size		L1000*H1100*D500 mm
Robot control box weight		185kg