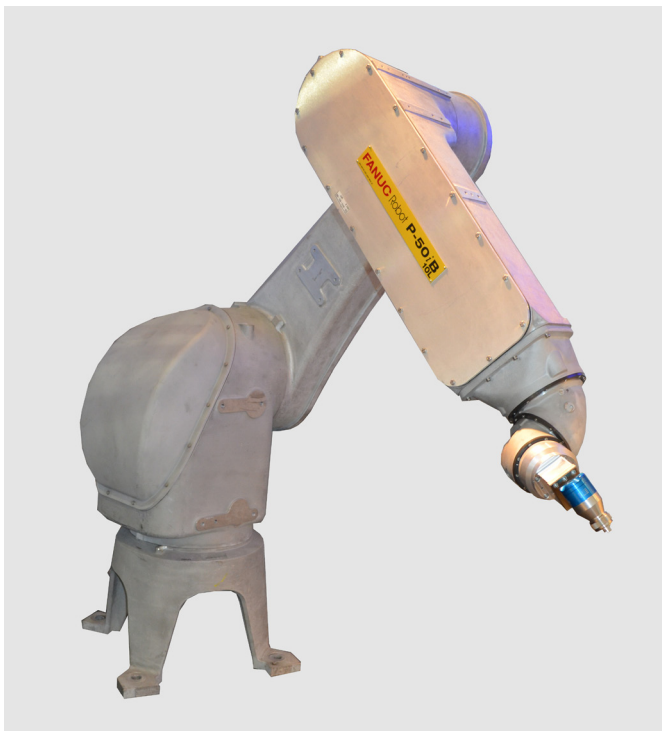


Roboter FANUC P-50iB/10L

Max. Traglast 10 kg – max. Reichweite 1800 mm

Langarmversion



Der weiterentwickelte FANUC Lackierroboter P-50iB/10L ist ein hochflexibler und kompakter Sechs-Achsen-Roboter für eine große Auswahl für Lackier-Applikationen. Er besitzt ein hohles Handgelenk und innenliegende Schlauchführung, ist einfach zu reinigen und vermeidet so Tropfenbildung und Verschmutzung durch Lackreste. Dank des großen Arbeitsbereichs und Decken- oder Wandmontage lassen sich auch größere Werkstücke lackieren. Hohe Achsgeschwindigkeiten ermöglichen beste Zykluszeiten und Lackiergeschwindigkeiten.

Durch die kleine Baugröße des P-50iB/10L lassen sich ultra-kompakte Lackierzellen mit geringstem Luft- und Energieverbrauch konstruieren. Mittels Decken- und Überkopfmontage sowie der kompakten Robotersteuerung können noch zusätzlich Platz und Kosten gespart werden. Montage von Ventilen am J3-Arm, kurze Schlauchlängen, schnelle Reaktionszeiten und minimalen Lackverbrauch

sparen Material und verbessern die Qualität. Präzise Bewegungen und schnelles Umorientieren optimieren weiter Qualität und Lackverbrauch.

Der P-50iB/10L Langarmtyp ist ausgelegt für Boden-, Wand- und Deckenmontage mit 10kg Nutzlast und 1,8m Reichweite.

Außerdem bietet der P-50iB/10L Explosionsschutz nach CE-Norm und ist nach ATEX Cat II 2 G und ATEX Cat II 2 D wie auch nach nordamerikanischen Normen (Class I, II, III) zertifiziert.

Eigenschaften und Vorteile

- Boden-, Wand-, Winkel- und Überkopfmontagen sind möglich
- Einfach zu konfigurierende Links- oder Rechtsarmversion möglich, um Symmetrie in der Kabine zu gewährleisten
- Konzipiert für einfache Wartung und einfachen Zugriff auf alle kritischen Komponenten
- Hohe Arm- und Handgelenk-Nutzlast unterstützen eine Vielzahl von Anwendungen, einschließlich Hochrotationszerstäuber, konventionellen und elektrostatische Sprühsysteme sowie Mehrfachpistolen-Konfigurationen

Prozessvorteile

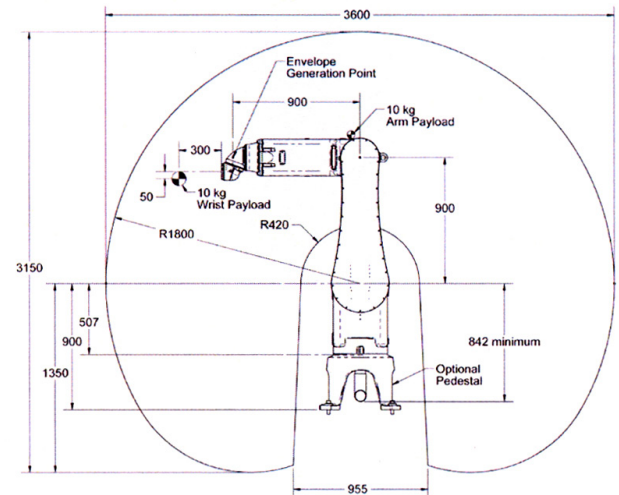
- Anbau-Möglichkeit der Prozess-Komponenten am äußeren Arm in unmittelbarer Nähe zum Applikator für die schnelle, genaue und konsistente Applikation
- Optional können Sensoren und Trigger-Ventile in den inneren Arm für schnelle Prozess-Steuerung eingebaut werden
- Flip-over-Fähigkeit sorgt für einen großen Arbeitsbereich
- Ausgewogenes Achsen-Design maximiert Hublänge
- 900 mm innerer Arm und 900 mm äußerer Arm bieten 10 kg Nutzlast
- Kompakte R-30iB Mate-Steuerung mit gleichem leistungsstarken Prozessor wie bei größeren Roboter
- Hollow-Wrist ermöglicht kompaktes und anspruchsvolles Prozess-Routing

Technische Daten

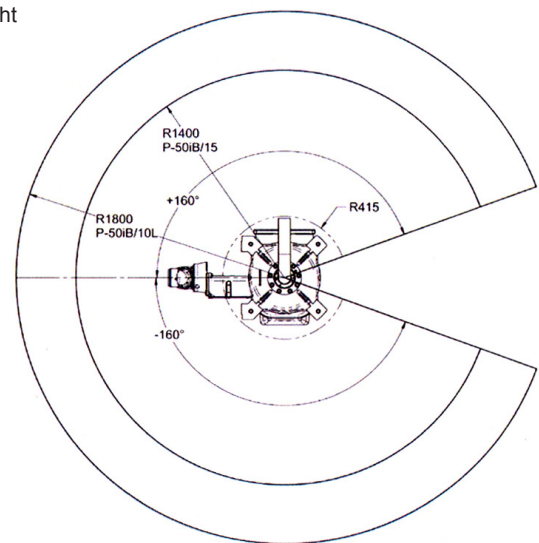
Roboter FANUC P-50iB/10L

Gesteuerte Achsen:	6
Montagepositionen:	Boden, Decke, Winkel, Wand
Reichweite:	1800 mm
Arbeitsbereich/ Achsgeschwindigkeit:	J1: 320° / 140°/s J2: 240° / 140°/s J3: 404° / 160°/s J4: 1080° / 375°/s J5: 1080° / 430°/s J6: 1080° / 545°/s
Traglast bei 1500 mm/s Handgelenk:	10 kg (bis 300 mm offset)
Innerer und äußerer Arm:	10 kg
Traglast bei 2000 mm/s Handgelenk:	5 kg (bis 300 mm offset)
Innerer und äußerer Arm:	5 kg
Handgelenk-Moment:	J4: 43.35 N-m (4.42 kgf-m) J5: 36.86 N-m (3.76 kgf-m) J6: 4.90 N-m (0.50 kgf-m)
Handgelenk-Trägheit:	J4: 1.954 kg-m ² J5: 1.413 kg-m ² J6: 0.025 kg-m ²
Mechanische Bremsen:	alle Achsen
Wiederholgenauigkeit:	± 0.2 mm
Robotergewicht:	364 kg mit optionalem Sockel
Umgebungstemperatur:	0°C bis 45°C
Luftfeuchtigkeit:	Normalerweise: 75% oder weniger Kurzzeitig: 95% oder weniger, keine Kondensation
Vibration:	0.5 oder weniger m/s ² (G)

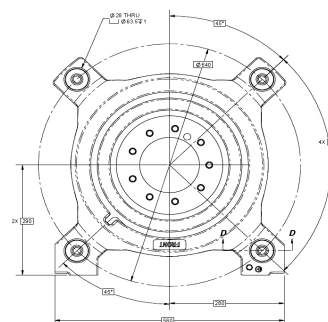
Seitenansicht



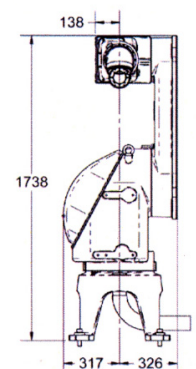
Draufsicht



Fußabdruck



Vorderansicht



Handgelenk

