

Robot industriel idéal pour le Soudage par points et la Manipulation
Industrial Robot Ideal for Spot Welding and Handling

FANUC Robot S-420FD/WD/AD



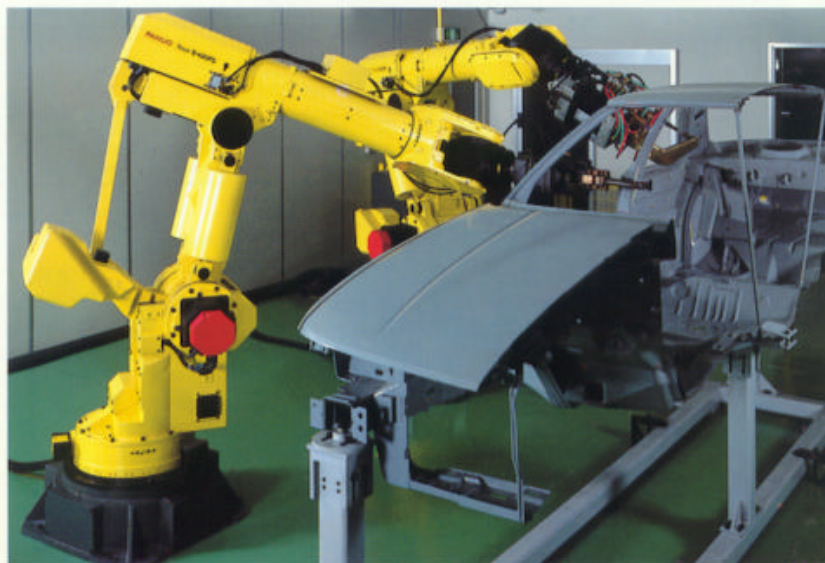
CARACTÉRISTIQUES

- Gamme de robots poly-articulés 6 axes, de charges utiles 120 kg (S-420FD et AD) ou 150 kg /S-420WD).
- Deux modèles sont disponibles pour le S-420FD :
Charge utile 120 kg Rayon d'action 2,4 m
Charge utile 75 kg Rayon d'action 3,0 m
- Les moteurs des axes de poignets sont en prise directe sur les réducteurs afin d'augmenter la rigidité et le couple disponible.
- La vitesse maximale de tous les axes est plus élevée que sur les modèles conventionnels. De plus, la fonction TurboMove (option) utilisant de nouveaux algorithmes de calcul permet de réduire considérablement les temps de cycle des robots.
- Le système de codage absolu élimine les besoins de calibration journalière et permet de ce fait un contrôle automatisé du robot.
- Les variateurs numérisés assurent un positionnement rapide et stable de la mécanique.
- L'unité mécanique dispose d'une fonction de calibration qui permet de conserver les programmes en cas de remplacement du robot.

FEATURES

- 6-axis vertically articulated type robot with a wrist load capacity of 120 kg (S-420FD/AD) or 150 kg (S-420WD). Two models of the S-420FD are available:
Reach/wrist load capacity: 2.4 m / 120 kg and 3.0 m / 75 kg.
- Wrist axis is directly connected to the motor to increase rigidity and allowable wrist axis moment.
- Higher maximum speed for each axis than conventional models. In addition, the TurboMove based on modern control theory greatly minimises the cycle time required for robot operations.
- Each axis is equipped with a brake. Consequently, in the event of a malfunction or power failure, the robot position is automatically maintained.
- Fully electronic absolute position detection system eliminates the need to perform zero return, and permits automatic operation.
- Digital servo mechanism offers stable control and fast positioning.
- Mechanical unit has a mastering function for maintaining program compatibility even if another robot is substituted.

Exemple d'application
Example of
an application system



Soudage par points
de carrosseries
par deux S-420FD
Spot welding for
car bodies using two
S-420FDs