

Großroboter (im Aufbau)

Roboter/Manipulator

Einsatzgebiete

- Schiffsbau
- Flugzeugbau
- Zerspanungsarbeiten

Technische Daten

- Maximale Reichweite: 5.500 mm
- Nutzlast Universal/Palettierer: 2.340/4.000 kg
- Genauigkeit des Anbohrsystems (ohne WKZ): absolut: ± 10 mm
relativ: ± 1 mm

Spezifikation

- Skalierbare offene Robotersteuerung
- Kunden- und anwendungsspezifische Softwarelösung
- Skalierbare Arbeitsräume und Nutzlasten



© Fraunhofer IGP