

MOTOMAN GP35H

Handling & Allgemeine Applikationen
mit der GP-Serie



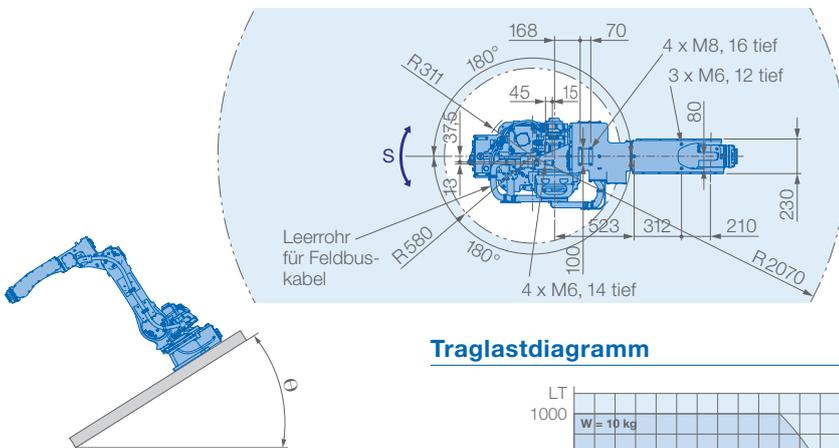
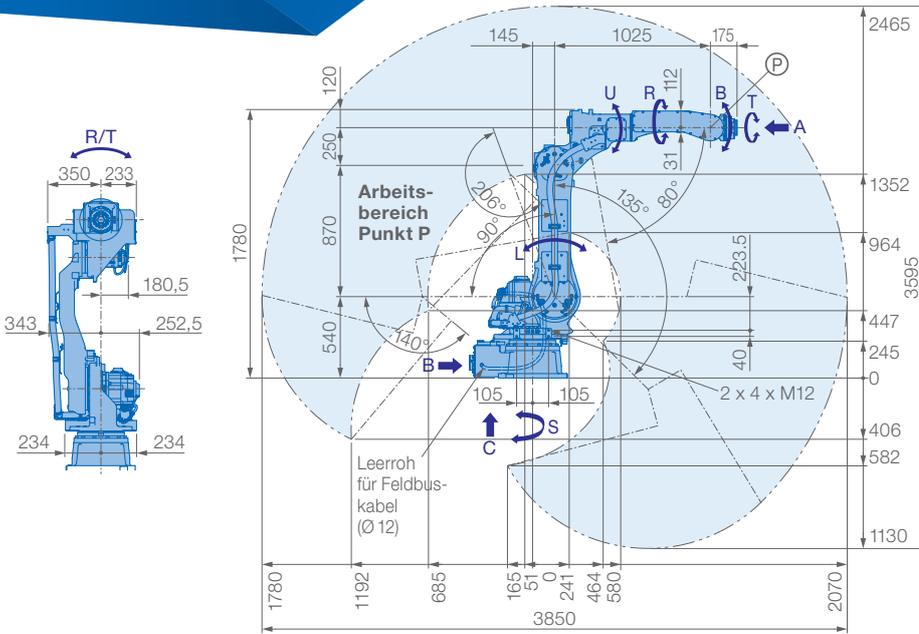
Der MOTOMAN GP35H ist ein Hochgeschwindigkeitsroboter mit hohlem Handgelenk, der eine größere Reichweite für große Werkstücke bietet. Strom- und Zusatzkabel verlaufen im Inneren des Handgelenks, was die Beweglichkeit des Roboters verbessert und gleichzeitig das Risiko von Beschädigungen minimiert, da keine Störkonturen durch externe Kabelpakete entstehen.

Der 35 kg schwere Traglastroboter eignet sich für präzise Anwendungen wie Pick & Place, Maschinenbeschickung, Materialhandling, Montage, Dosieren, Entgraten und Schleifen. Da keine Störfaktoren zu berücksichtigen sind, eignet sich der MOTOMAN GP35H hervorragend für die Bildverarbeitungsanwendungen, Offline- und Vor-Ort-Teach-Operationen und ist vorteilhaft für die Offline-Programmierung.

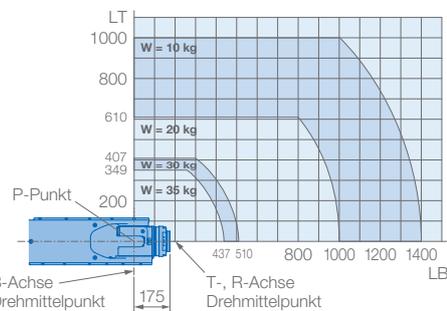
Die interne Kabelführung ermöglicht maximale Beschleunigung und damit schnelle und zuverlässige Bewegungen. Dank seines hohen Trägheitsmoments ist der GP35H mit einer Reichweite von 2.070 mm in der Lage, große Greifer und Werkstücke in weiten Arbeitsbereichen zu handhaben.

VORTEILE IM ÜBERBLICK

- Interne Kabelführung eliminiert Störkonturen, Kabelverwicklungen und ermöglicht maximale Beschleunigung
- Hohe Geschwindigkeit und hohe Präzision
- Staub- und flüssigkeitsdichtes Handgelenk (Schutzklasse IP67)
- Große horizontale Reichweite

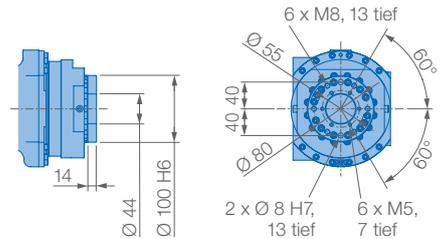


Traglastdiagramm

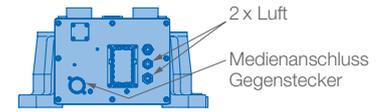


Roboter-Neigungswinkel θ [Grad]	S-Achsen-Arbeitsbereich [Grad]
$0 \leq \theta \leq 30$	± 180 (Standard)
$30 < \theta \leq 35$	± 60
$35 < \theta \leq 45$	± 45
$45 < \theta$	± 30

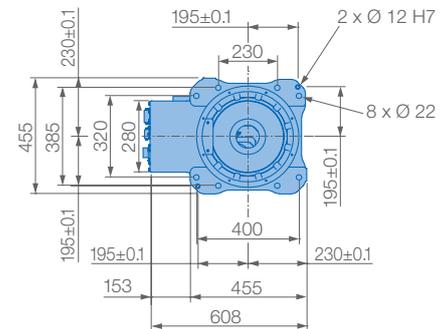
Ansicht A



Ansicht B



Ansicht C



Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand, geneigt*
 Schutzklasse Version YR-1-06VXH35-A00 Standard:
 Hauptachsen (S, L, U) IP54, Handgelenk IP67

* Geneigte Montage unter Berücksichtigung des Winkels, siehe Tabelle unten

Handgelenk und U-Achse	Bis zu 35 kg in Abhängigkeit der Handgelenklast
U-Achse	Bis zu 10 kg. Die Drehmomenterhöhung darf auf keinen Fall 49 N · m übersteigen (nur bei Boden und Deckenmontage)
S-Achse	Bis zu 30 kg (nur bei Boden und Deckenmontage)

Technische Daten GP35H

Achsen	Maximaler Arbeitsbereich [°]	Maximale Geschwindigkeit [°/sec.]	Maximales Drehmoment [Nm]	Maximales Trägheitsmoment [kg · m ²]	Anzahl gesteuerter Achsen	6
S	± 180	180	-	-	Max. Traglast [kg]	35
L	+135/-90	180	-	-	Wiederholgenauigkeit [mm]	$\pm 0,07$
U	+206/-80	200	-	-	Max. Arbeitsbereich R [mm]	2070
R	± 200	350	150	20	Zulässige Temperatur [°C]	0 bis +45
B	± 125	350	150	20	Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]	20 - 80
T	± 360	400	120	10	Gewicht des Roboters [kg]	545
					Mittlere Anschlußleistung [KVA]	4,0

Robotics Division

YASKAWA Europe GmbH
 Yaskawastraße 1
 85391 Allershausen
 Tel. +49 (0) 8166/90-0
 Fax +49 (0) 8166/90-103
 robotics@yaskawa.eu
 www.yaskawa.eu

YASKAWA Headquarters
 Academy und Vertriebsniederlassung

YASKAWA Europe GmbH
 Philipp-Reis-Straße 6
 65795 Hattersheim am Main
 Tel. +49 (0) 6196/77725-0
 Fax +49 (0) 6196/77725-39

Alle Zeichnungsmaße in mm. Technische Änderungen vorbehalten.
 Maßstäbliche Daten können unter robotics@yaskawa.eu angefordert werden.

YR-1-06VXH35-A00
 A-11-2024, A-Nr. 231063