

# MOTOMAN AR2010

Lichtbogenschweißen mit der AR-Serie



Der 6-Achsroboter MOTOMAN AR2010 unserer AR-Serie, ist dank hoher Bahntreue ein optimaler Roboter für das Lichtbogenschweißen.

Mit seiner hohen Traglast von bis zu 12 kg und einem maximalen Arbeitsbereich von 2010 mm ist dieser Roboter perfekt für das Schweißen von sperrigen Bauteilen geeignet.

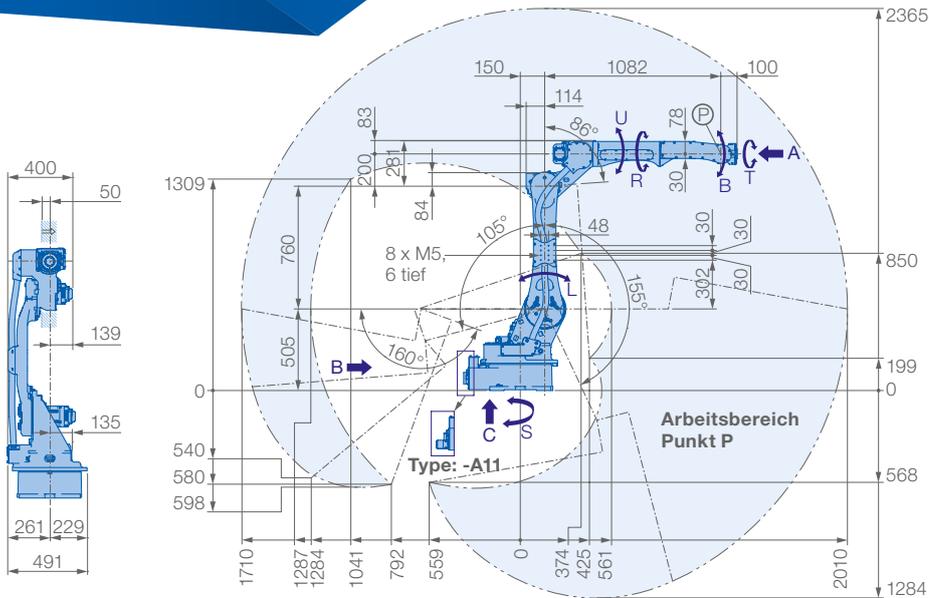
Sein hohles Armdesign ermöglicht die platzsparende und verschleißschonende Führung der Schweißkabel sowie der Drahtzufuhr durch den Arm zum Handgelenk. Der MOTOMAN AR2010 ist einfach zu programmieren und bietet einen großen Bewegungsfreiraum.

Die Drahtzufuhr kann an der 3. Achse montiert werden, um kurze Abstände und die zentrale Versorgung des Schweißdrahts zum Schweißbrenner zu ermöglichen. Die schnellen Bewegungsabläufe des MOTOMAN AR2010 reduzieren die Zykluszeiten und sein schlankes, leicht bogenförmiges Design vermindert Kollisionen zwischen Vorrichtung und Bauteil.

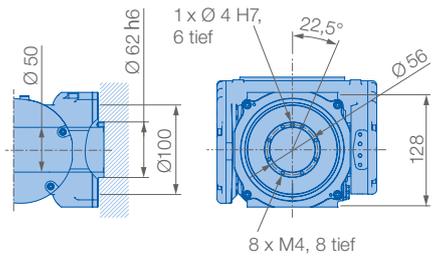
Gesteuert wird der Roboter von der YRC1000-Steuerung, die mit zahlreichen Funktionen speziell für Lichtbogenschweißen sowohl die Programmierung wie auch die Benutzung erleichtert.

## VORTEILE IM ÜBERBLICK

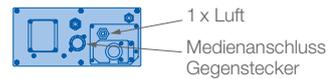
- Großer Arbeitsbereich
- Hohe Bahngenaugigkeit
- Einfaches Programmieren
- Geringe Störkonturen durch integrierte Medienführung



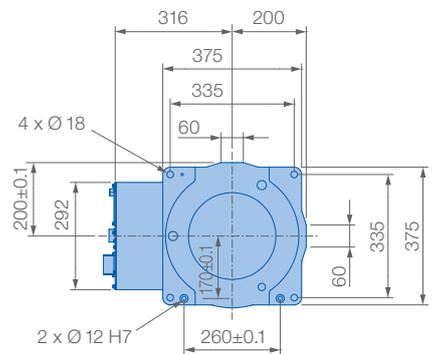
**Ansicht A**



**Ansicht B**



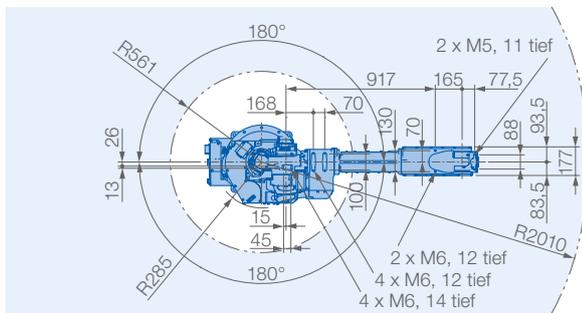
**Ansicht C**



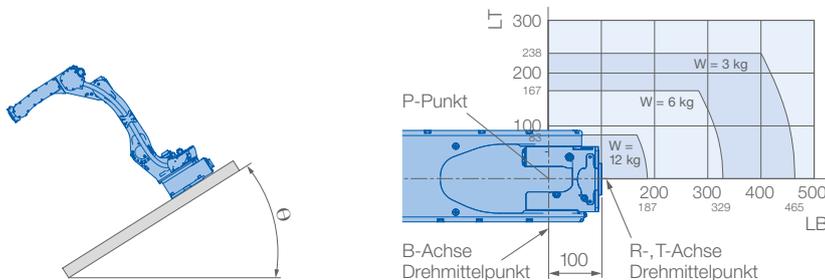
Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand, geneigt\*  
 Schutzklasse: Hauptachsen (S, L, U) IP54,  
 Handgelenk IP67

\* Geneigte Montage unter Berücksichtigung des Winkels,  
 siehe Tabelle unten

Roboter-Neigungswinkel $\theta$ [Grad]	S-Achsen-Arbeitsbereich [Grad]
$0 \leq \theta \leq 30$	$\pm 180$ max. Neigungswinkel (keine Beschränkung)
$30 < \theta \leq 35$	$\pm 60$ max. Neigungswinkel
$35 < \theta$	$\pm 30$ max. Neigungswinkel



**Traglastdiagramm**



Technische Daten AR2010						
Achsen	Maximaler Arbeitsbereich [°]	Maximale Geschwindigkeit [°/sec.]	Maximales Drehmoment [Nm]	Maximales Trägheitsmoment [kg · m <sup>2</sup> ]	Anzahl gesteuerter Achsen	6
S	$\pm 180$	210	-	-	Max. Traglast (auf U-Achse) [kg]	12 (9)
L	+155/-105	210	-	-	Wiederholgenauigkeit [mm]	$\pm 0,03^*$
U	+160/-86	220	-	-	Max. Arbeitsbereich R [mm]	2010
R	$\pm 200$	435	22	0,65	Zulässige Temperatur [°C]	0 bis +45
B	$\pm 150$	435	22	0,65	Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]	20 - 80
T	$\pm 455$	700	9,8	0,17	Gewicht des Roboters [kg]	260
					Mittlere Anschlußleistung [KVA]	2,0**

\* Entspricht ISO 9283 \*\* Variiert je nach Anwendung und Bewegungsmuster

**Yaskawa Europe GmbH**

Robotics Division  
 Yaskawastraße 1  
 85391 Allershausen

Tel. +49 (0) 8166 90-0  
 robotics@yaskawa.eu.com  
 www.yaskawa.eu.com

YR-1-25VX12-A00  
 B-09-2020, A-Nr. 207079