

MOTOMAN GP20

Handling & Allgemeine Applikationen
mit der GP-Serie



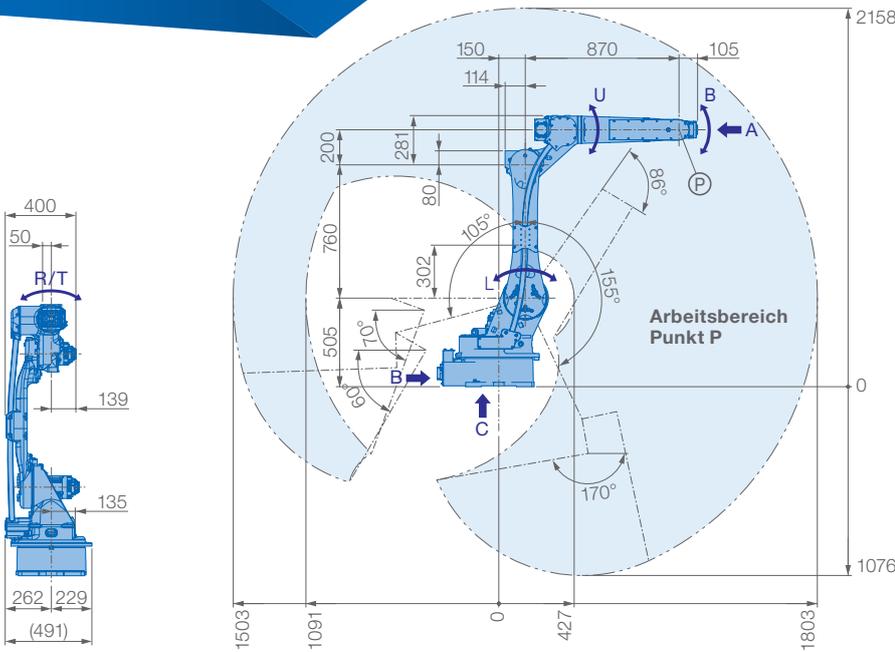
Der MOTOMAN GP20 ist ein sehr vielseitig einsetzbarer 6-achsiger Industrieroboter für Traglasten bis zu 20 kg. Er besitzt eine Reichweite von 1.802 mm und erreicht sehr gute Zykluszeiten bei einer hervorragenden Wiederholgenauigkeit.

Die schlanke Bauart, insbesondere des Handgelenks, ermöglicht den Einsatz in vielen Anwendungen, z.B. Handhaben von Werkstücken, Be-/Entladen von Werkzeug – oder Spritzgußmaschinen. Aber auch für die spanende oder schleifende Bearbeitung ist er aufgrund seines stabilen Handgelenks sehr gut geeignet. Das Handgelenk des MOTOMAN GP20 ist besonders widerstandsfähig gegen eindringende Stäube und Flüssigkeiten (IP67).

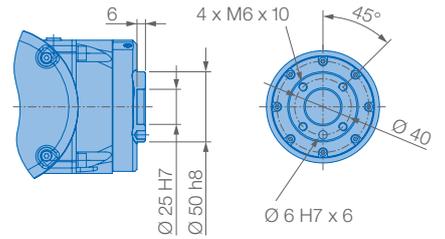
In Verbindung mit dem bewährten MOTOMAN Programmierhandgerät ist dieser Roboter ein zuverlässiger Partner im Maschinenbau. Mit dem innovativen Bedienkonzept des SmartPendant bietet er einen sehr guten Einstieg in die industrielle Automation.

VORTEILE IM ÜBERBLICK

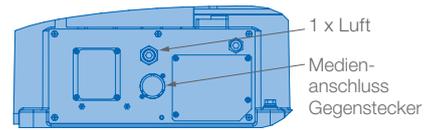
- Schlanke Bauform
- Universell einsetzbar
- Kraftvoll: 20 kg Traglast
- Großer Arbeitsbereich: 1.802 mm
- Stabiles, vibrationsarmes Handgelenk
- Schnelle Bewegungen durch hohe Achsgeschwindigkeiten und Beschleunigung
- Einfache Inbetriebnahme, Bedienung und Wartung



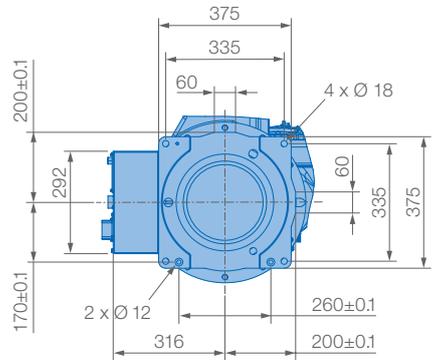
Ansicht A



Ansicht B



Ansicht C



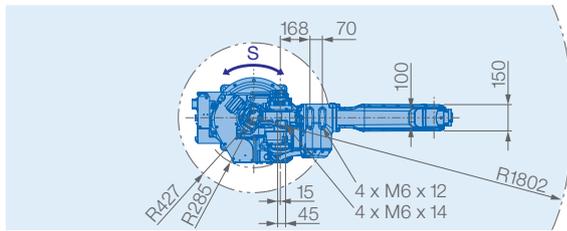
Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand, geneigt*

IP-Schutzklasse: IP54 (Hauptachsen S, L, U), IP67 (Handgelenk)

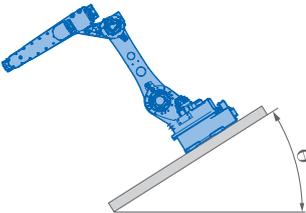
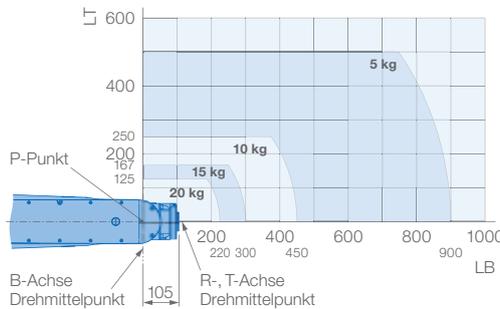
* Bewegungseinschränkung der S-Achse siehe Tabelle links

Schützen Sie den Roboter vor:

- Korrosiven Dämpfen, Flüssigkeiten sowie explosiven Gasen
- Eindringendem Wasser, Öl oder Staub
- Elektromagnetischen Einflüssen



Traglastdiagramm



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

Technische Daten GP20

Achsen	Maximaler Arbeitsbereich [°]	Maximale Geschwindigkeit [°/s]	Maximales Drehmoment [Nm]	Maximales Trägheitsmoment [kg · m ²]	Anzahl gesteuerter Achsen	6
S	± 180	210	–	–	Max. Traglast [kg]	20
L	+155/–105	210	–	–	Wiederholgenauigkeit [mm]	$\pm 0,02$
U	+160/–86	265	–	–	Max. Arbeitsbereich R [mm]	1802
R	± 200	420	44	2,3	Zulässige Temperatur [°C]	0 bis +45
B	± 140	420	44	2,3	Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]	20 – 80
T	± 455	720	24,5	1,2	Gewicht des Roboters [kg]	250
					Mittlere Anschlußleistung [kVA]	2,0

Yaskawa Europe GmbH

Robotics Division
Yaskawastraße 1
85391 Allershausen

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

YR-1-06VX25-20-A00
B-03-2024, A-Nr. 195933

