

MOTOMAN GP8L

Handling & Allgemeine Applikationen
mit der GP-Serie



Der 6-achsige MOTOMAN GP8L ist ein schneller, universell einsetzbarer Industrieroboter mit 8 kg Traglast und großer Reichweite von 1.636 mm.

Mit seinem schlanken Aufbau und einem kompakten, sehr schmalen Handgelenk ist er insbesondere für Anwendungen geeignet, bei denen beengte Platzverhältnisse herrschen, z. B. Be-/Entladen von Behältern in der Verpackungstechnik oder Logistik. Auch die Automation rund um Werkzeug- und Spritzgußmaschinen ist mit diesem Roboter hervorragend umsetzbar.

Seine moderne Yaskawa-Sigma-7-Antriebstechnik ermöglicht schnelle Zykluszeiten bei hoher Wiederholgenauigkeit von ± 0.02 mm.

Mit zahlreichen Funktionen, Schnittstellen und Kommunikationsmöglichkeiten der YRC1000/YRC1000micro Steuerungen steht dem MOTOMAN GP8L eine volle Bandbreite verschiedenster Technologien offen, u.a. lassen sich auch moderne Sensoriken und Bildverarbeitungssysteme sehr gut mit diesem Roboter kombinieren. Zur Programmierung stehen alternativ das bewährte MOTOMAN Programmierhandgerät oder das innovative Smart Pendant für Einsteiger in die industrielle Automation zur Verfügung.

VORTEILE IM ÜBERBLICK

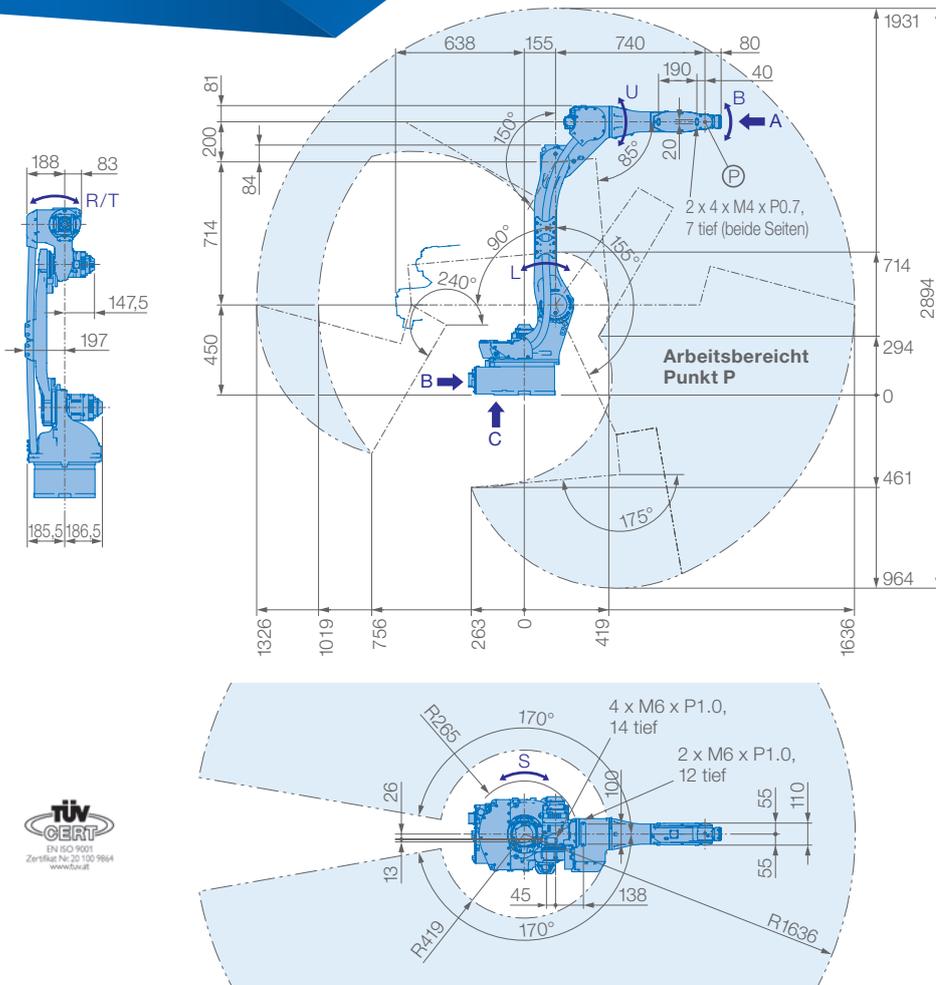
- Universell einsetzbar
- Schnelle Zykluszeiten
- Kompakter Aufbau und schmales Handgelenk
- Hohe Reichweite: 1.636 mm
- Interne Medienführung
- Einfache Installation, Inbetriebnahme und Bedienung

Weitere Produktinformationen:

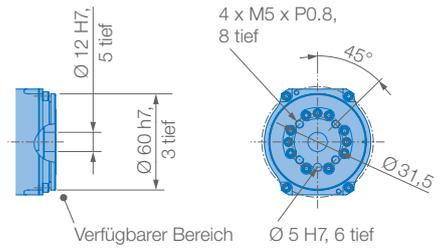


Controlled by
YRC1000

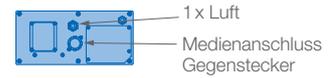
Controlled by
YRC1000
micro



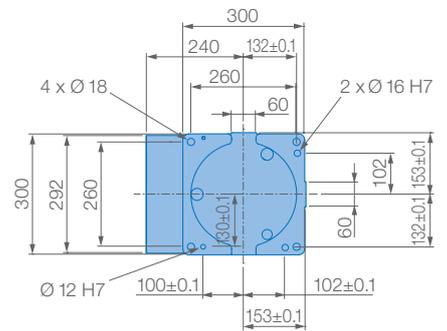
Ansicht A



Ansicht B



Ansicht C



Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand, geneigt*

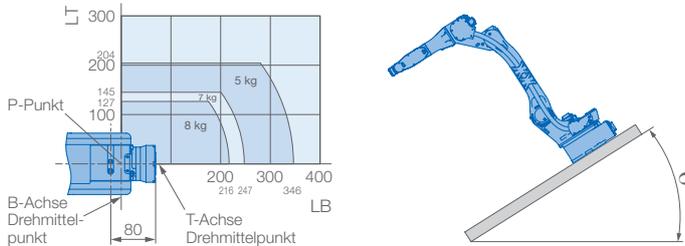
IP-Schutzklasse: Hauptachsen (S, L, U) IP54, Handgelenk IP67

* Geneigte Montage unter Berücksichtigung des Winkels, siehe Tabelle unten

Traglastdiagramm

Schützen Sie den Roboter vor:

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



Roboter-Neigungswinkel θ [Grad]	S-Achsen-Arbeitsbereich [Grad]
$0 \leq \theta \leq 30$	± 170 max. keine Beschränkung
$30 < \theta \leq 35$	± 60 max.
$35 < \theta \leq 45$	± 45 max.
$45 < \theta$	± 30 max.

Technische Daten GP8L

Achsen	Maximaler Arbeitsbereich [°]	Maximale Geschwindigkeit [°/s]	Maximales Drehmoment [Nm]	Maximales Trägheitsmoment [kg · m ²]	Anzahl gesteuerter Achsen	6
S	± 170	260	–	–	Max. Traglast [kg]	8
L	+155/-90	230	–	–	Wiederholgenauigkeit [mm]	$\pm 0,02^*$
U	+150/-85	260	–	–	Max. Arbeitsbereich R [mm]	1636
R	± 200	470	17	0,5	Zulässige Temperatur [°C]	0 bis +45
B	± 135	550	17	0,5	Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]	20 – 80
T	± 360	1000	10	0,2	Gewicht des Roboters [kg]	155
					Mittlere Anschlußleistung [kVA]	1,5**

* Entspricht ISO 9283 ** Variiert je nach Anwendung und Bewegungsmuster Hinweis: SI-Einheiten werden für Spezifikationszwecke genutzt.

Yaskawa Europe GmbH

Robotics Division
Yaskawastraße 1
85391 Allershausen

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

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



YASKAWA

YR-1-06VXL8-A00
C-03-2024, A-Nr. 220786