

MOTOMAN GP360

Handling & Allgemeine Applikationen
mit der GP-Serie



Der 6-achsige Roboter MOTOMAN GP360 ist ein leistungsstarker und vielseitiger Industrieroboter, der sich ideal für eine Vielzahl von Anwendungen eignet. Er zeichnet sich durch eine hohe Traglast von 360 kg und einen großen Arbeitsbereich aus.

Der Roboter ist ein Allrounder und eignet sich ideal für eine Vielzahl von Anwendungen, wie z.B. Materialtransport, Maschinenbeladung, Montage und Dosierung- sowie Palettierungsaufgaben. Er ist insbesondere für das Handling großer Werkstücke, wie etwa schwere Batteriemodule oder Fahrzeugkomponenten in der Automobilindustrie, prädestiniert.

Dank seiner Parallelkinematik bietet der Roboter eine hohe Steifigkeit und Stabilität bei der Handhabung von Lasten mit großem Trägheitsmoment. Robuste Schwenklager gewährleisten eine gleichmäßige und zuverlässige Armbewegung.

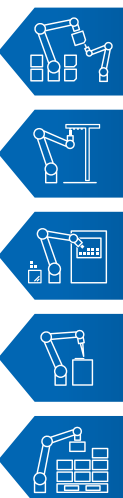
Optional ist der GP360 mit der PLd, Kategorie 3 »Functional Safety Unit (FSU)« für erweiterte Sicherheitsfunktionen erhältlich.

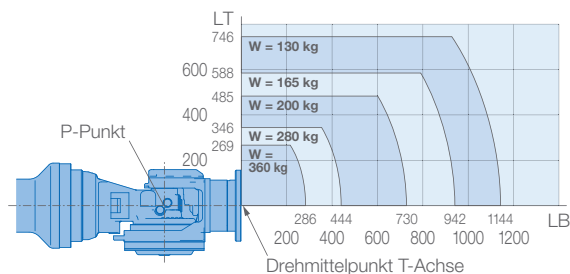
VORTEILE IM ÜBERBLICK

- Schnell, flexibel und leistungsstark
- Hohe Traglast: 360 kg
- Großer Arbeitsbereich: 2.832 mm
- Parallelkinematik für hohe Stabilität
- Schwere Schwenklager für sanfte Armrotation
- Erweiterte Sicherheitsfunktionen (PLd, Kategorie 3 FSU verfügbar)

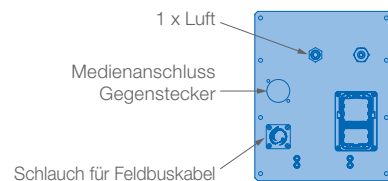
ANWENDUNGEN

- Handling
- Montage
- Maschinenbeladung
- Auftragen & Kleben
- Palettieren / Verpacken





Ansicht B



Technical drawing of a mechanical part, likely a pump housing, showing dimensions and tolerances. The drawing includes a top view and a side view. Key dimensions include overall width of 700, mounting hole diameter of 20 H7, and various offset dimensions like 640, 540, and 360±0.1. The part has a central circular feature with internal holes and a flange with mounting holes.

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

Technische Daten GP360						
Achsen	Maximaler Arbeitsbereich [°]	Maximale Geschwindigkeit [°/s]	Maximales Drehmoment [Nm]	Maximales Trägheitsmoment [kg · m²]	Anzahl gesteuerter Achsen	6
					Max. Traglast [kg]	360
S	±180	110	–	–	Wiederholgenauigkeit [mm]	±0,1
L	+90/–45	90	–	–	Max. Arbeitsbereich R [mm]	2832
U	+15,5/–120	90	–	–	Zulässige Temperatur [°C]	0 bis +45
R	±360	125	1960	260	Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]	20 – 80
B	+125	125	1960	260	Gewicht des Roboters [kg]	2380
T	±360	205	950	180	Max. mittlere Anschlußleistung [kVA]	7,5