

KNICKARM articc6-2118-45kg

Artikelnummer: AT_00010-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



Beschreibung:

Dieser Roboter basiert auf dem Prinzip der seriellen Kinematik. Alle Antriebe und Motorkabel werden mitbewegt. Der Roboter hat drei (3) translatorische und drei (3) rotatorische Freiheitsgrade.

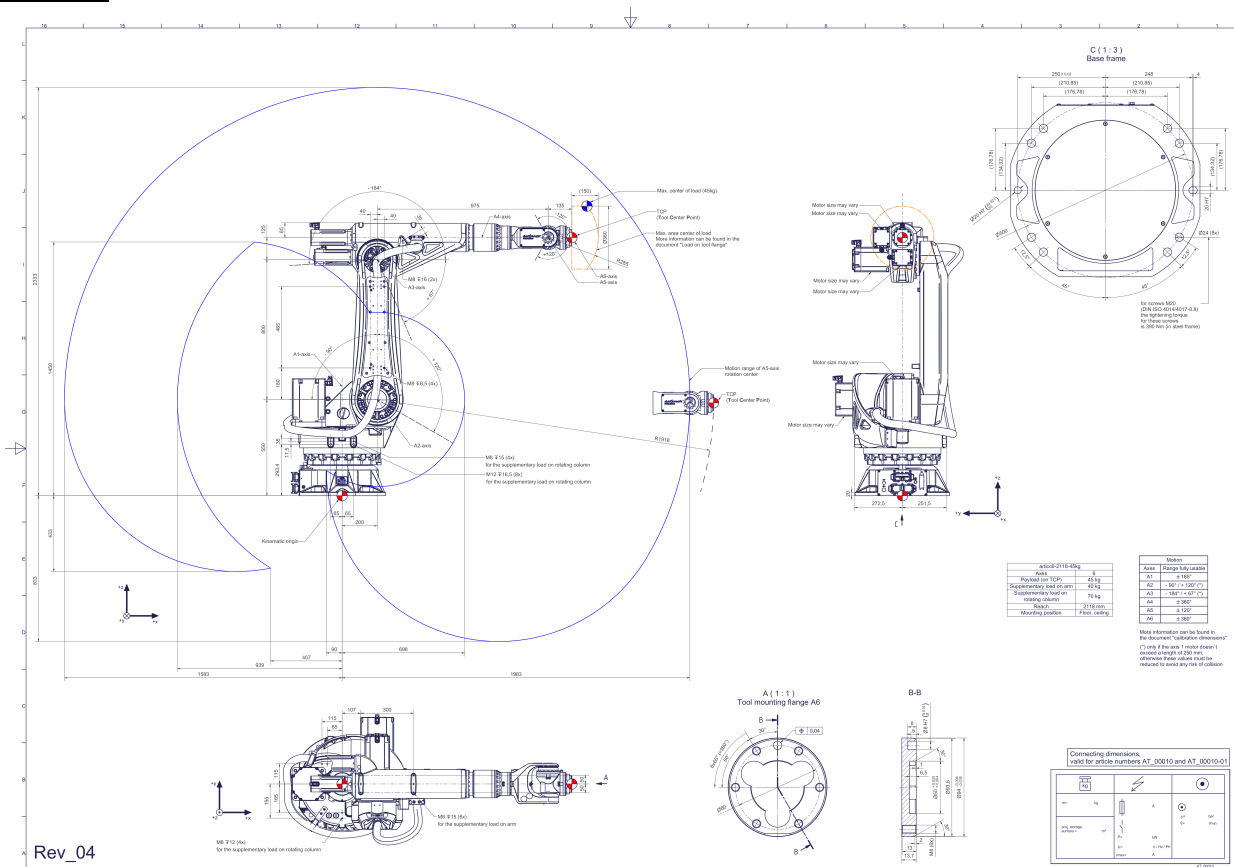
Lieferumfang:

Robotermechanik inkl. Getriebe, Montage kostenlos beigestellter Antriebstechnik, Mehrstündiger, protokollierter Testlauf als Qualitätsendkontrolle, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

Notwendiges Zubehör:

Teilesatz zum Anbau der Antriebstechnik. Dieser besteht bspw. aus Servomotor-Adapter, Servomotor-Kabel, Getriebe-Eingangsritzel, Steckerfeld (i. d. R. am Grundgestell).

Anschlussmaße:



Downloads: [Anschlussmaße \(PDF\)](#) [3D Modell \(STP\)](#) [3D Modell \(PDF\)](#)

Wir verweisen auf unsere [AGB](#), [Nutzungsbedingungen](#) und [Rechtliche Hinweise](#)

© 2023 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Seriell
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ)	3
Nenntraglast [kg lbs] *	45 99.2
Zusatzlast am Karussell [kg lbs]	70 154.3
Zusatzlast am Arm [kg lbs]	40 88.2
Arbeitsbereichs-Reichweite [mm in]	2118 83.4
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (FO)
Reinigung	Kein Hochdruck
Schutzklasse	IP64
Umgebungstemperatur [°C °F]	0 bis +40 +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Boden, Decke
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	417 919.3

* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenntraglast bezogen auf eine Nennleistung) und können in der Praxis je nach Applikation (Werkzeugdaten, Lastabstände, Reduzierung (teilweise) der Nennleistung bei Verwendung lebensmitteltauglicher Schmierstoffe, ...) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.