

KNICKARM sCara2-810-60kg

Artikelnummer: AT_00029-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



Beschreibung:

Dieser Robotertyp basiert auf dem Prinzip der seriellen Kinematik. Alle Antriebe und Motorkabel, außer der ortsfesten Achse 1, werden mitbewegt. Der Roboter hat einen (1) translatorischen und einen (1) rotatorischen Freiheitsgrad.

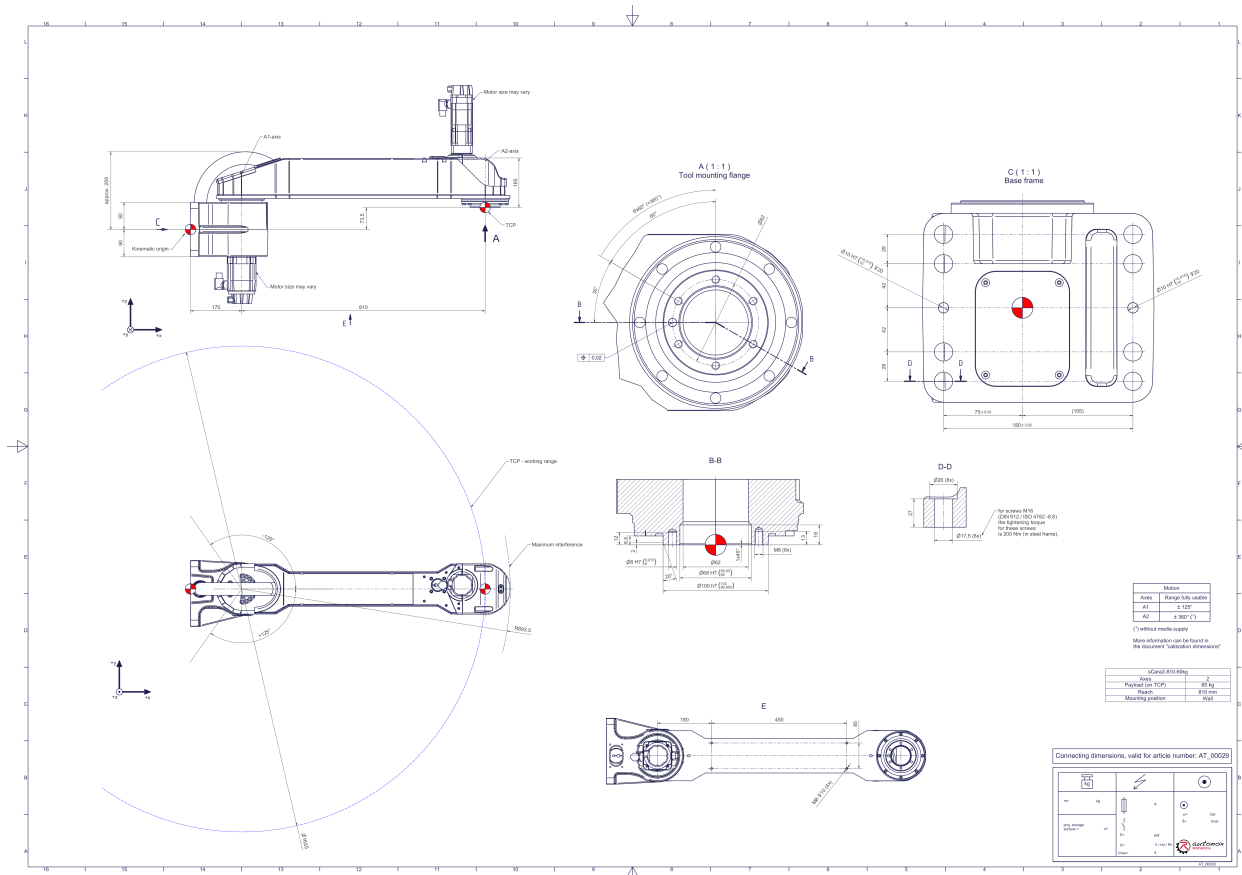
Lieferumfang:

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) und Medienversorgung zum Endeffektor.

Anschlussmaße:



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

Wir verweisen auf unsere [AGB](#) und [Nutzungsbedingungen](#).

© 2025 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Seriell
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	1
Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ)	1
Nenntraglast [kg lbs] *	60 132.3
Arbeitsbereichs-Reichweite [mm in]	810 31.9
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (FO)
Integrierte Medienversorgung zum Endeffektor möglich	Ja
Reinigung	Kein Hochdruck
Schutzklasse	IP64
Umgebungstemperatur [°C °F]	0 bis +40 +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Wand
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	47 103.6

* 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.