

Technische Daten:

| | |
|---|---|
| Verwendungsbereich | Standard (nicht hygienisch), CNC Robotics |
| Kinematik | Seriell |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 3 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ) | 3 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 80 176.4 |
| Zusatzlast am Arm [kg lbs] | 20 44.1 |
| Arbeitsbereichs-Reichweite [mm in] | 2838 111.7 |
| Schmierstoffe der Lagerstellen | Synthetisch |
| Schmierstoffe der Getriebe | Synthetisch |
| Integrierte Medienversorgung zum Endeffektor möglich | Ja |
| Reinigung | Kein Hochdruck |
| Schutzklasse | Achse 1: IP66, ab Achse 2: IP67 |
| 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] | 853 1880.5 |
| Besonderheiten | Diese Robotermechanik wurde für Anwendungen entwickelt, die hohe Steifigkeit, gute Schwingungsdämpfung und maximale Präzision abverlangen. Sie ist gegen abrasive Stäube, Flüssigkeiten, usw. abgedichtet und kann mit Sperrluft beaufschlagt werden. |

* 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.