



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	1
Nenntraglast [kg   lbs] *	3   6.6
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1200   47.2
Arbeitshöhe außen [mm   in]	200   7.9
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	386   15.2
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	40   354.0
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	36   318.6
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	321
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	214
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (FO)
Reinigung	Kein Hochdruck
Umgebungstemperatur [°C   °F]	0 bis +40   +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg   lbs]	41   90.4
Besonderheiten	Alle Antriebe (Getriebe, Vorgelege, ...) befinden sich unterhalb der Kopfplatte. Für die Z-Rotation steht ein erhöhtes Drehmoment zur Verfügung. Vorteile: leicht zugänglich, wartungsfreundlich, kompakt, hohe Beschleunigungen/Verzögerungen um Z

\* 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.