

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	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
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Welle (TS)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Manuelles Werkzeugwechsel-System ATS	4fache Medienübertragung (Druckluft 6 bar 87.0 psi / Vakuum -850 mbar -12.3 psi / kleinster Innendurchmesser 4 mm 0.16 in)
Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	40 354.0
Nennmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	36 318.6
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	321
Nennzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	214
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	5,5 48.7
Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	5,5 48.7
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	800
Nennzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	800
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
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]	43 94.8

* 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.