

Technische Daten:

| | |
|---|--|
| Verwendungsbereich | Standard (nicht hygienisch) |
| Kinematik | Parallel |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 3 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ) | 1 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 6 13.2 |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in] | 1300 51.2 |
| Arbeitshöhe außen [mm in] | 250 9.8 |
| Arbeitshöhe Mitte [mm in] | 444 17.5 |
| Manuelles Werkzeugwechsel-System ATS | 6fache Medienübertragung (Druckluft 6 bar 87.0 psi / Vakuum -850 mbar -12.3 psi / kleinster Innendurchmesser 6 mm 0.24 in) |
| Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 40 354.0 |
| Nennmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 33 292.1 |
| Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min] | 225 |
| Nennzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min] | 150 |
| 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] | 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.