



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	0
Nenntraglast [kg   lbs] *	20   44.1
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1600   63.0
Arbeitshöhe außen [mm   in]	400   15.7
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	620   24.4
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Welle (TS)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	40   354.0
Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	33   292.1
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	225
Nennrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	150
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]	83   183.0

\* 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.