



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	1
Nenntraglast [kg   lbs] *	50   110.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1600   63.0
Arbeitshöhe außen [mm   in]	400   15.7
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	620   24.4
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	160   1416.1
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	80   708.1
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	200
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	135
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]	130   286.6

\* 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.

## Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00109956-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation $\gamma$ um Z	MT_BGR00102751-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)