



**Technische Daten:**

|   |  |
|---|--|
| Verwendungsbereich  | Standard (nicht hygienisch)                            |
| Kinematik   | Parallel   |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)                                      | 3  |
| Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )                     | 0  |
| Nenntraglast [kg   lbs] *   | 1   2.2  |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]                                       | 600   23.6   |
| Arbeitshöhe außen [mm   in]   | 140   5.5  |
| Arbeitshöhe Mitte [mm   in]   | 220   8.7  |
| Lagertyp der Armgelenke   | Wälzlager  |
| Schmierstoffe der Lagerstellen  | Synthetisch  |
| 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] | 23   50.7  |

\* 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_BGR00009592-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |