



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	2
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	0
Nenntraglast [kg   lbs] *	40   88.2
Arbeitsbereichs-Breite [mm   in]	900   35.4
Arbeitshöhe außen [mm   in]	320   12.6
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
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 Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	26,8   237.2
Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	26   230.1
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	1000
Nennzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	571
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]	120   264.6

\* 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.