



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	1
Nenntraglast [kg   lbs] *	0,5   1.1
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	300   11.8
Arbeitshöhe außen [mm   in]	75   3.0
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	112   4.4
Positionswiederholgenauigkeit (RP) nach ISO 9283 [mm]	+/- 0,005
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	3   26.6
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	1,5   13.3
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	800
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	800
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
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 inkl. Antriebstechnik der Oberarme [kg   lbs]	92   202.8
Besonderheiten	High-End-Direktantriebe und hochpräzise Gelenke für höchste Wiederhol-, Absolut- und Bahngenauigkeit im 1/1000 mm Bereich

\* 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.