



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha,\beta,\gamma$ )	1
Nenntraglast [kg   lbs] *	3   6.6
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	2000   78.7
Arbeitshöhe außen [mm   in]	500   19.7
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	770   30.3
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	26,8   237.2
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	21,6   191.2
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	750
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	400
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)

\* 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_BGR00102242-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation $\gamma$ um Z	MT_BGR00102787-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)