



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Hygienisch 'HHD'
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	1
Nenntraglast [kg   lbs] *	6   13.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1200   47.2
Arbeitshöhe außen [mm   in]	330   13.0
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	487   19.2
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	28   247.8
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	15,2   134.5
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	500
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	430
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)
Schmierstoffe der Getriebe	Getriebe der Oberarme: Synthetisch; Getriebe der Teleskopwelle: Lebensmitteltauglich (FO)
Reinigung	Bis 28 bar   406 psi Hochdruck
Schutzklasse	IP69K
Umgebungstemperatur [°C   °F]	0 bis +40   +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	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_BGR00013366-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation $\gamma$ um Z	MT_WST00113788-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)