

Technische Daten:

| | |
|---|--|
| Verwendungsbereich | Standard (nicht hygienisch) |
| Kinematik | Parallel |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 3 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ) | 1 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 0,5 1.1 |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in] | 400 15.7 |
| Arbeitshöhe außen [mm in] | 100 3.9 |
| Arbeitshöhe Mitte [mm in] | 152 6.0 |
| Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 5,5 48.7 |
| Nennmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 5,5 48.7 |
| Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min] | 800 |
| Nennzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min] | 800 |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n) | Wälzlager |
| Lagertyp der Armgelenke | Wälzlager |
| 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] | 9,7 21.4 |

* 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_BGR00104736-xx-FO | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |