

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	2
Nenntraglast [kg lbs] *	6 13.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1900 74.8
Arbeitshöhe außen [mm in]	400 15.7
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	740 29.1
Max. Drehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	135 1194.9
Nennmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	135 1194.9
Max. Drehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	77
Nennzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	77
Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	240 2124.2
Nennmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	240 2124.2
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	177
Nennzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	124
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
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]	127 280.0

* 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_BGR00017292-U-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z	MT_BGR00018858-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF)

Wir verweisen auf unsere [AGB](#) und [Nutzungsbedingungen](#).