

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	2
Nenntraglast [kg lbs] *	3 6.6
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1100 43.3
Arbeitshöhe außen [mm in]	200 7.9
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	404 15.9
Manuelles Werkzeugwechsel-System ATS	4fache Medienübertragung (Druckluft 6 bar 87.0 psi / Vakuum -850 mbar -12.3 psi / kleinster Innendurchmesser 4 mm 0.16 in)
Max. Drehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	16 141.6
Nennmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	16 141.6
Max. Drehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	82
Nennzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	82
Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	40 354.0
Nennmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	40 354.0
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	260
Nennzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	160
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]	57 125.7

* 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.