



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha,\beta,\gamma$ )	1
Nenntraglast [kg   lbs] *	20   44.1
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]	160   1416.1
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	80   708.1
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	200
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	135
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)

\* 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_BGR00021669-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation $\gamma$ um Z	MT_BGR00018723-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)