



## Technische Daten:

|   |  |
|---|--|
| Verwendungsbereich  | Standard (nicht hygienisch)                            |
| Kinematik   | Parallel   |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)                                      | 3  |
| Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )                     | 1  |
| Nenntraglast [kg   lbs] *   | 3   6.6  |
| Arbeitsbereichs-Breite X/Y [mm   in]  | 1175/1300   46.3/51.2                                  |
| Arbeitshöhe außen [mm   in]   | 250   9.8  |
| Arbeitshöhe Mitte [mm   in]   | 400   15.7   |
| Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]                | 7,2   63.7   |
| Nennmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]                     | 6   53.1   |
| Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]                        | 500  |
| Nennzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]                             | 460  |
| 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] | 51   112.4   |

\* 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 des Oberarms (X)                          | MT_BGR00020873-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 4 (PDF) |
| Antrieb der Oberarme (Y)                          | MT_WST00107969-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |
| Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation y um Z | MT_WST00108161-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF) |