

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-Breite X/Y [mm in]	1074/774 42.3/30.5
Arbeitshöhe außen [mm in]	500 19.7
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	575 22.6
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)
Besonderheiten	Bei der Mechanik handelt es sich um ein besonderes kinematisches Modell, welches regelungstechnisch sehr anspruchsvoll ist. Bitte kontaktieren Sie uns, falls Sie diese Mechanik einsetzen wollen.

* 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_BGR00020873-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 4 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z	MT_WST00064258-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF)

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