



## Technische Daten:

|   |  |
|---|--|
| Verwendungsbereich  | Standard (nicht hygienisch)                            |
| Kinematik   | Parallel   |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)                                | 2  |
| Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha,\beta,\gamma$ )                 | 0  |
| Nenntraglast [kg   lbs] *   | 12   26.5  |
| Arbeitsbereichs-Breite [mm   in]                                      | 1100   43.3  |
| Arbeitshöhe außen [mm   in]   | 350   13.8   |
| Arbeitshöhe Mitte [mm   in]   | 500   19.7   |
| Abtriebsform der Werkzeugbetätigung                                   | Flansch (T)  |
| Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))                    | 1  |
| Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs] | 26,8   237.2   |
| Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]      | 26,8   237.2   |
| Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]         | 750  |
| Nennzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]              | 400  |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n)   | Wälzlager  |
| Lagertyp der Armgelenke   | Wälzlager  |
| Schmierstoffe der Lagerstellen  | Lebensmitteltauglich (FO)                              |
| Schmierstoffe der Getriebe  | Lebensmitteltauglich (FO)                              |
| 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: