

Technische Daten

Mögliche Roboter-Konfigurationen

Freiheitsgrade	1 bis 8
Traglasten	bis 20kg
Reichweite	200 – 2000mm
Wiederholgenauigkeit	± 0,1mm
Max. Geschwindigkeit	180°/s bzw. 2m/s; abhängig von Modulauswahl
Arbeitsbereich	± 270°
Grundfläche	191mm x 175mm; Anbringung horizontal, vertical und an der Decke möglich
Stromverbrauch	ca. 250W nominal; abhängig von Modulauswahl
Lautstärke	Vergleichsweise geräuschlos
Material	Aluminium, Polypropylen
Umgebungstemperatur	0°C bis 50°C
Konformität	10218-1; EN ISO 13849-1, PL d, Kat. 3

Steuereinheit

Abmessungen	L 400mm, W 200mm, H 300mm
Betriebsspannung	100-240V AC / 50-60Hz; alternativ 48V DC
Schutzklasse	IP 54
Schnittstellen	8x Digital I/O, IO-Link, Ethernet, Modbus TCP
Kommunikation	RJ45-Buchse
Programmierung	Intuitive graphische Benutzeroberfläche im Web Browser oder auf 12" Bedienpanel mit Montagevorrichtung, MATLAB oder Robco-ROS, HTTP API

Technische Daten

Motormodule

	M (D86)	L (D116)	XL (D148)
Durchmesser	86 mm	116 mm	148 mm
Nenn-Drehmoment	29.7 Nm	55 Nm	120 Nm
Max. Drehmoment	70 Nm	178 Nm	374 Nm
Nennleistung	131 W	141 W	165 W
Max. Geschwindigkeit	230°/s	180°/s	180°/s
Schutzklasse	IP 54		

Verbindungsmodule

Durchmesser	86 mm	116 mm	148 mm
I-Type Längen (mm)	200, 300, 400	300, 450, 600, 750	400, 600, 800
L-Type Längen (mm)	240, 340, 440	350, 500, 650, 800	470, 670, 870
Verfügbare Formen	Gerade oder (z.B. I86-300: Gerades Verbindungsmodul mit 86mm Durchmesser und 300mm Länge oder L148-870: Rechtwinkliges Verbindungsmodul mit 148mm Durchmesser und 870mm Länge)		
Schutzklasse	IP 54		