

KNICKARM articc.o6-1720-20kg

Artikelnummer: AT_00031



Beschreibung:

Dieser Robotertyp basiert auf dem Prinzip der seriellen Kinematik. Alle Antriebe und Motorkabel werden mitbewegt. Der Roboter hat drei (3) translatorische und drei (3) rotatorische Freiheitsgrade. Diese Robotermechanik wurde speziell für Schleif-, Polier- und Entgrat-Applikationen entwickelt und ist durch das versetzte Handgelenk (Winkelhand) gekennzeichnet. Der Roboter besitzt eine kompakte Leichtbauweise. Durch die Verwendung von CFK-Bauteilen ergibt sich eine schlanke und steife Armkonstruktion. Abrasive Stäube und Flüssigkeiten können in die Hand nicht eindringen.

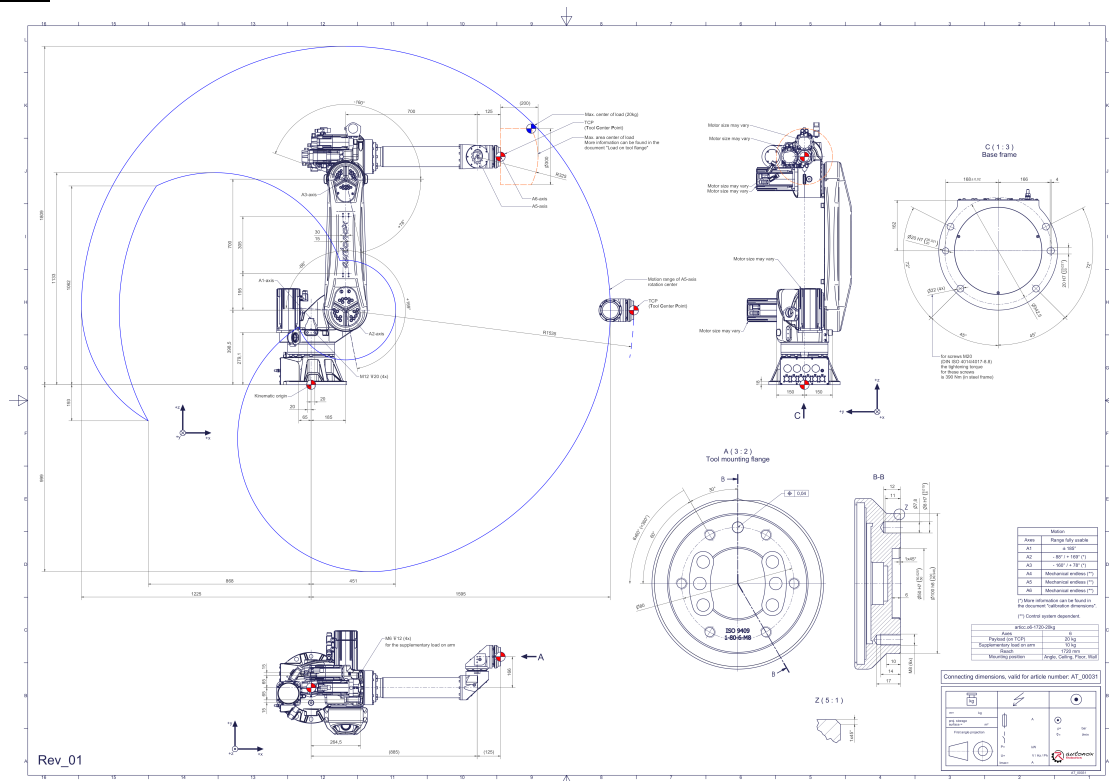
Lieferumfang:

Robotermechanik inkl. Getriebe, Montage kostenlos beigestellter Antriebstechnik, Mehrstündiger, protokollierter Testlauf als Qualitätsendkontrolle, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

Notwendiges Zubehör:

Teilesatz zum Anbau der Antriebstechnik. Dieser besteht bspw. aus Servomotor-Adapter, Servomotor-Kabel, Getriebe-Eingangsritzel, Steckerfeld (i. d.R. am Grundgestell).

Anschlussmaße:



Downloads: [Anschlussmaße \(PDF\)](#), [3D Modell \(STP\)](#), [3D Modell \(PDF\)](#)

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

© 2025 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch), Oberflächenbearbeitung
Kinematik	Seriell
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ)	3
Nenntraglast [kg lbs] *	20 44.1
Zusatzlast am Arm [kg lbs]	10 22.0
Arbeitsbereichs-Reichweite [mm in]	1720 67.7
Schmierstoffe der Lagerstellen	Synthetisch
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
Reinigung	Kein Hochdruck
Schutzklasse	Achse 1-4: IP65, ab Achse 5: IP67
Umgebungstemperatur [°C °F]	0 bis +40 +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	135 297.6
Besonderheiten	Speziell für Schleif-, Polier- und Entgrat-Applikationen. Durch ein versetztes Handgelenk (Winkelhand) gekennzeichnet. Kompakte Leichtbauweise mit schlanker und steifer Armkonstruktion. Hand ist abgedichtet gegen abrasive Stäube und Flüssigkeiten. Bitte beachten Sie, dass diese Robotermechanik ein anderes, kinematisches Modell zugrunde legt als eine Standard-Zentralhand. Sprechen Sie Ihren Steuerungspartner darauf an.

* 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.