

PAL

**Schnelle und robuste
Palettier-Roboter**

PAL 180 - 3.1

PAL 260 - 3.1

PAL 470 - 3.1



Modell	PAL 180 - 3.1		PAL 260 - 3.1		PAL 470 - 3.1		Anwendungsvorschläge
Achsenanzahl	4		4		5		<ul style="list-style-type: none"> • Palettierer • Handling
Max. Traglast am Handgelenk	180 kg		260 kg		470 kg		
Zusätzliche Last am Oberarm	25 kg		50 kg		25 kg		
Max. horizontale Reichweite	3100 mm		3100 mm		3100 mm		
Hub (Geschwindigkeit)	Achse 1	+/- 180° (120°/s)	+/- 180° (120°/s)	+/- 180° (120°/s)	+/- 180° (85°/s)		
	Achse 2	-49° / + 95° (100°/s)	-49° / + 95° (90°/s)	-49° / + 95° (90°/s)	-60° / + 75° (85°/s)		
	Achse 3	-68° / - 208° (110°/s)	-68° / - 208° (110°/s)	-68° / - 208° (110°/s)	-45° / - 205° (85°/s)		
	Achse 5	-	-	-	Achse begrenzt		
	Achse 6	+/- 2700° (280°/s)	+/- 2700° (260°/s)	+/- 2700° (260°/s)	+/- 2700° (180°/s)		
Wiederholgenauigkeit	0.10 mm		0.10 mm		0.15 mm		
Werkzeugflansch	ISO 9409 - 2 - 200 - 6 - M12		ISO 9409 - 2 - 200 - 6 - M12		ISO 9409 - 1 - A 200		
Gewicht des Roboters	1213 kg		1213 kg		2310 kg		
Schutzklasse	IP65		IP65		IP65		
Einbaulage	Boden / Auf Konsole		Boden / Auf Konsole		Boden / Auf Konsole		
Arbeitsbereich	A	3147 mm	3147 mm	3147 mm	3522 mm		
	B	3099 mm	3099 mm	3099 mm	3050 mm		
	C	952 mm	952 mm	952 mm	480 mm		
	D	1182 mm	1182 mm	1182 mm	793 mm		

