PRODUKTSEGMENT – F.EE-LINEARACHSEN FÜR ROBOTER

KLEINE TRAGLASTEN

Typ 2000-Mk20.00 (Kabelschlepp seitlich)

Technische Daten

Nenntraglast Roboter: (ohne Zusatzlast) [1]	70 kg	
Statische Traglast: (ohne Roboter)	2.500 kg	
Erweiterte stat. Traglast: (ohne Roboter) [2]	3.500 kg	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit:	2.80 m/s	
Maximale Beschleunigung:	4,00 m/s²	
Wiederholgenauigkeit:	± 0,02 mm	
Standard-Nennhub:	ab 0,5 bis X m	
Einbaulage:	Boden:	x
	Stahlbau:	x
	Decke:	x
Geräuschemission:	70,00 dB	
Robotertyp: (Beispiele) [3]	Comau: Racer	
	Kuka: Iontec	
	Fanuc: M-710	
	ABB: IRB 4600	

Weitere Varianten und Robotertypen (auch von anderen Herstellern) auf Anfrage möglich

MITTLERE TRAGLASTEN

Typ 5002-s-500 (Kabelschlepp seitlich)
Typ 5002.1-s-500 (Kabelschlepp mittig)

Technische Daten

Nenntraglast Roboter: (ohne Zusatzlast) [1]	500 kg	
Statische Traglast: (ohne Roboter)	3.800 kg	
Erweiterte stat. Traglast: (ohne Roboter) [2]	6.000 kg	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit:	2,00 m/s	
Maximale Beschleunigung:	1,90 m/s²	
Wiederholgenauigkeit:	± 0,02 mm	
Standard-Nennhub:	ab 0,5 bis X m	
Einbaulage:	Boden:	x
	Stahlbau:	x
	Decke:	x
Geräuschemission:	70,00 dB	
Robotertyp: (Beispiele) [3]	Comau: N / NJ / PAL	
	Kuka: Quantec	
	Fanuc: R-2000	
	ABB: IRB 6700	

Weitere Varianten und Robotertypen (auch von anderen Herstellern) auf Anfrage möglich

Typ 5002-s-700 (Kabelschlepp seitlich)
Typ 5002.1-s-700 (Kabelschlepp mittig)

Technische Daten

Nenntraglast Roboter: (ohne Zusatzlast) [1]	700 kg	
Statische Traglast: (ohne Roboter)	4.200 kg	
Erweiterte stat. Traglast: (ohne Roboter) [2]	8.000 kg	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit:	2,00 m/s	
Maximale Beschleunigung:	1,90 m/s²	
Wiederholgenauigkeit:	± 0,02 mm	
Standard-Nennhub:	ab 0,5 bis X m	
Einbaulage:	Boden:	x
	Stahlbau:	x
	Decke:	x
Geräuschemission:	70,00 dB	
Robotertyp: (Beispiele) [3]	Comau: N / NJ / PAL	
	Kuka: Fortec	
	Fanuc: R-2000	
	ABB: IRB 7600	

Weitere Varianten und Robotertypen (auch von anderen Herstellern) auf Anfrage möglich

Typ 5003-s-500 (Kabelschlepp seitlich)
Typ 5003.1-s-500 (Kabelschlepp mittig)

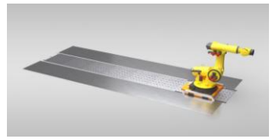
Technische Daten

Nenntraglast Roboter: (ohne Zusatzlast) [1]	900 kg	
Statische Traglast: (ohne Roboter)	3.800 kg	
erweiterte stat. Traglast: (ohne Roboter) [2]	6.000 kg	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit:	2,00 m/s	
Maximale Beschleunigung:	1,90 m/s²	
Wiederholgenauigkeit:	± 0,02 mm	
Standard-Nennhub:	ab 0,5 bis X m	
Einbaulage:	Boden:	x
	Stahlbau:	x
	Decke:	x
Geräuschemission:	70,00 dB	
Robotertyp: (Beispiele) [3]	Comau: N / NJ / PAL	
	Kuka:	KR 360 KR 500
	Fanuc: M-900	
	ABB: IRB 7600	

Weitere Varianten und Robotertypen (auch von anderen Herstellern) auf Anfrage möglich

HOHE TRAGLASTEN

Typ 5004-s-1000 (Achse flächenbündig / übergehbar)



Technische Daten

Nenntraglast Roboter: (ohne Zusatzlast) [1]	1.000 kg	
Statische Traglast: (ohne Roboter)	6.100 kg	
Erweiterte stat. Traglast: (ohne Roboter) [2]	10.000 kg	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit:	2,00 m/s	
Maximale Beschleunigung:	1,45 m/s²	
Wiederholgenauigkeit:	± 0,02 mm	
Standard-Nennhub:	ab 0,5 bis X m	
Einbaulage:	Boden:	x
	Stahlbau:	-
	Decke:	-
Geräuschemission:	70,00 dB	
Robotertyp: (Beispiele) [3]		
	Kuka: KR 1000	
	Fanuc: M-1000	
	ABB: IRB 8700	

Weitere Varianten und Robotertypen (auch von anderen Herstellern) auf Anfrage möglich

Typ 5002-s-1000 (Kabelschlepp seitlich)
(Kabelschlepp mittig)

Technische Daten

Nenntraglast Roboter: (ohne Zusatzlast) [1]	1.000 kg	
Statische Traglast: (ohne Roboter)	6.100 kg	
Erweiterte stat. Traglast: (ohne Roboter) [2]	10.000 kg	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit:	2,00 m/s	
Maximale Beschleunigung:	1,45 m/s²	
Wiederholgenauigkeit:	± 0,02 mm	
Standard-Nennhub:	ab 0,5 bis X m	
Einbaulage:	Boden:	x
	Stahlbau:	x
	Decke:	-
Geräuschemission:	70,00 dB	
Robotertyp: (Beispiele) [3]		
	Kuka: KR 1000	
	Fanuc: M-1000	
	ABB: IRB 8700	

Weitere Varianten und Robotertypen (auch von anderen Herstellern) auf Anfrage möglich

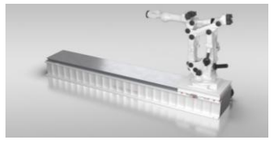
Typ 5002-sd-1000 (Kabelschlepp seitlich)
(-1300) (Kabelschlepp mittig)

Technische Daten

Nenntraglast Roboter: (ohne Zusatzlast) [1]	1.300 kg	
Statische Traglast: (ohne Roboter)	10.800 kg	
Erweiterte stat. Traglast: (ohne Roboter) [2]	12.000 kg	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit:	2,00 m/s	
Maximale Beschleunigung:	1,45 m/s²	
Wiederholgenauigkeit:	± 0,02 mm	
Standard-Nennhub:	ab 0,5 bis X m	
Einbaulage:	Boden:	x
	Stahlbau:	x
	Decke:	-
Geräuschemission:	70,00 dB	
Robotertyp: (Beispiele) [3]		
	Kuka: KR 1000	
	Fanuc: M-2000	
	Kawasaki:	MG10HL MG15HL

Weitere Varianten und Robotertypen (auch von anderen Herstellern) auf Anfrage möglich

Typ 8000-s-1500 (Kabelschlepp seitlich)
(Geeignet für die Reinraum-Anwendung)



Technische Daten

Nenntraglast Roboter: (ohne Zusatzlast) [1]	1.500 kg	
Statische Traglast: (ohne Roboter)	8.250 kg	
Erweiterte stat. Traglast: (ohne Roboter) [2]	12.000 kg	
Maximale Verfahrgeschwindigkeit:	2,00 m/s	
Maximale Beschleunigung:	1,45 m/s²	
Wiederholgenauigkeit:	± 0,02 mm	
Standard-Nennhub:	ab 0,5 bis X m	
Einbaulage:	Boden:	x
	Stahlbau:	x
	Decke:	-
Geräuschemission:	70,00 dB	
Robotertyp: (Beispiele) [3]	Kawasaki: MG15HL	

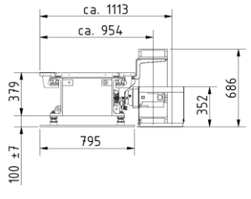
Weitere Varianten und Robotertypen (auch von anderen Herstellern) auf Anfrage möglich

ABMASSE – F.EE-LINEARACHSEN FÜR ROBOTER

KLEINE TRAGLASTEN

Typ 2000-Mk20.00 (Kabelschlepp seitlich)

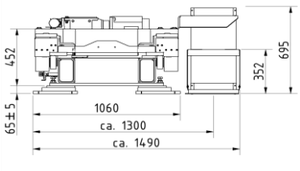
Kabelschlepp seitlich



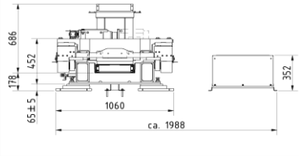
MITTLERE TRAGLASTEN

Typ 5002-s-500 (Kabelschlepp seitlich)
Typ 5002.1-s-500 (Kabelschlepp mittig)

Kabelschlepp seitlich

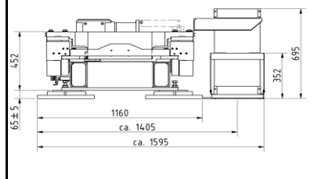


Kabelschlepp mittig

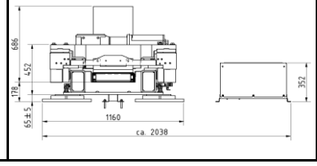


Typ 5002-s-700 (Kabelschlepp seitlich)
Typ 5002.1-s-700 (Kabelschlepp mittig)

Kabelschlepp seitlich

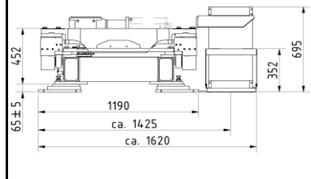


Kabelschlepp mittig

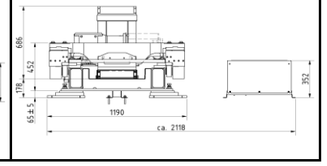


Typ 5003-s-500 (Kabelschlepp seitlich)
Typ 5003.1-s-500 (Kabelschlepp mittig)

Kabelschlepp seitlich



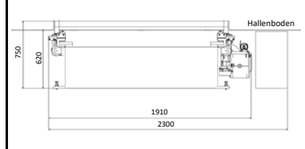
Kabelschlepp mittig



HOHE TRAGLASTEN

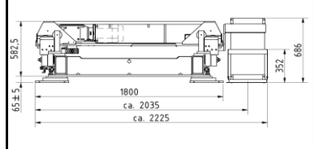
Typ 5004-s-1000 (Achse flächenbündig / übergehbar)

Kabelschlepp seitlich

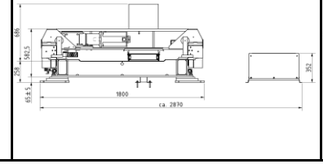


Typ 5002-s-1000 (Kabelschlepp seitlich)
(Kabelschlepp mittig)

Kabelschlepp seitlich

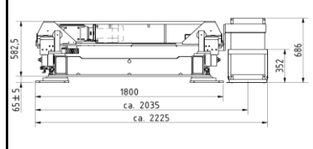


Kabelschlepp mittig

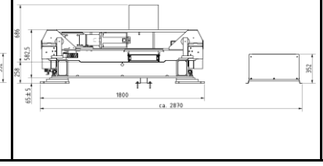


Typ 5002-sd-1000 (Kabelschlepp seitlich)
(-1300) (Kabelschlepp mittig)

Kabelschlepp seitlich

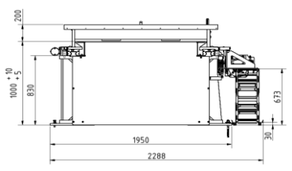


Kabelschlepp mittig



Typ 8000-s-1500 (Kabelschlepp seitlich)
(Reinraum geeignet)

Kabelschlepp seitlich



[1] Relevant für die maximale Traglast sind die Fundamentlastdaten – nicht die maximalen Traglastangaben der Roboterhersteller.
[2] Hierfür ist eine gesonderte Auslegung erforderlich.
[3] Andere Varianten sind auf Anfrage erhältlich. Änderungen und Irrtümer vorbehalten.