

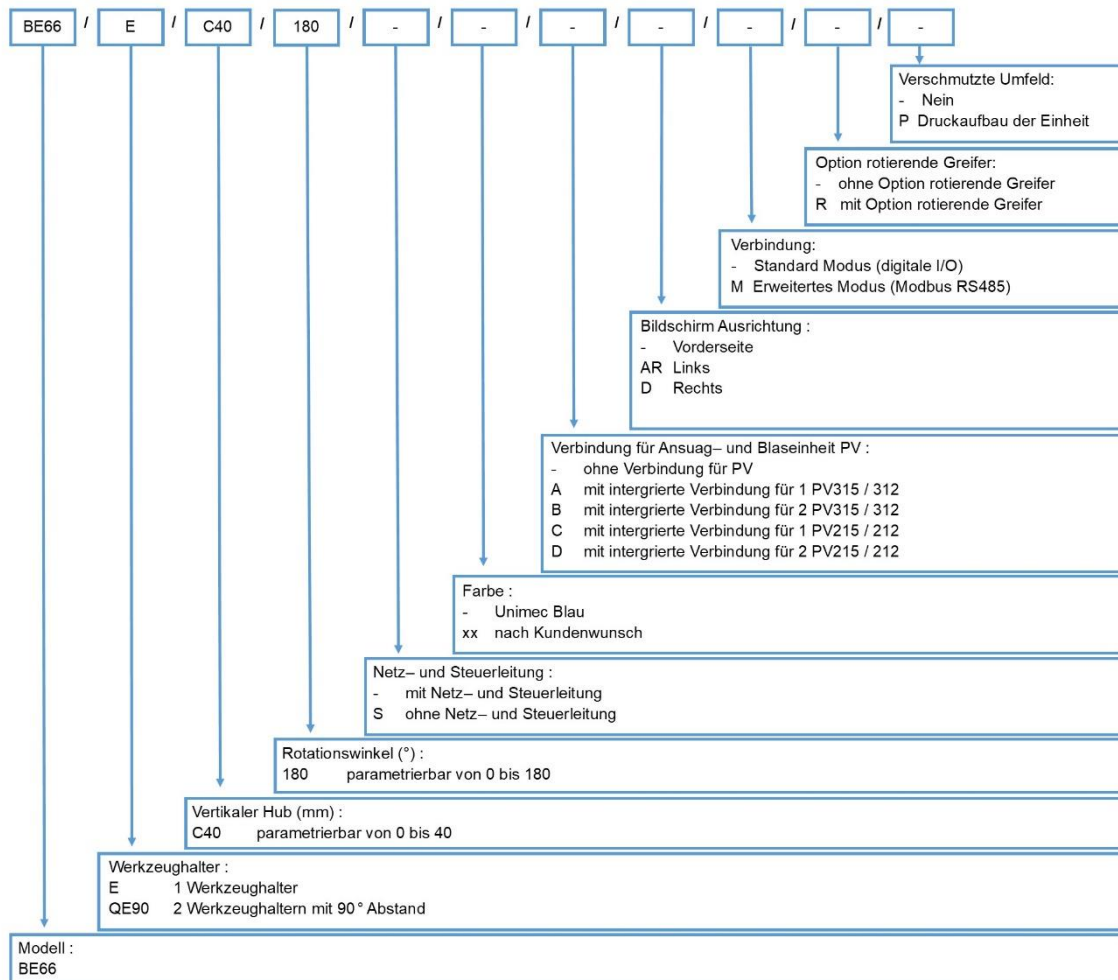
Elektrische Manipulator-Roboter BE66

Beschreibung

- Transport und Zusammenbau von Komponenten
- Hohe Geschwindigkeit und Präzision
- Wiederholbarkeit der Bewegungen
- Verschiedene Anwendungsmöglichkeiten
- Greifen und Ablegen Positionen sind unabhängig voneinander einstellbar
- Bewegungsgeschwindigkeiten sind unabhängig voneinander einstellbar
- Zwei Kommunikationsarten sind möglich
- Optionaler vertikal rotierender Greifer
- Optionaler horizontal rotierender Greifer



Bestellschlüssel



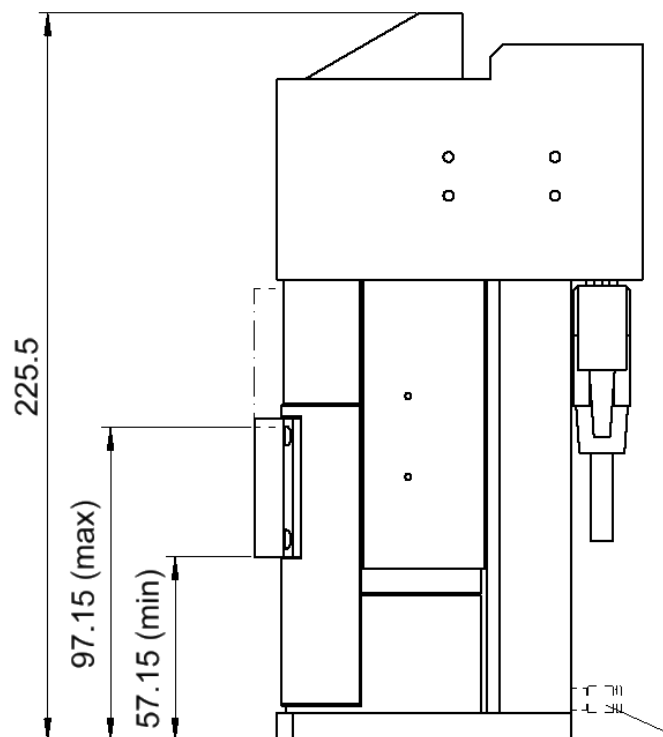
Technische Daten

Wiederholgenauigkeit	+/- 5 µm
Arebitstempo	Bis zu 100 Zyklen/Min
Nettogewicht	2,2 kg

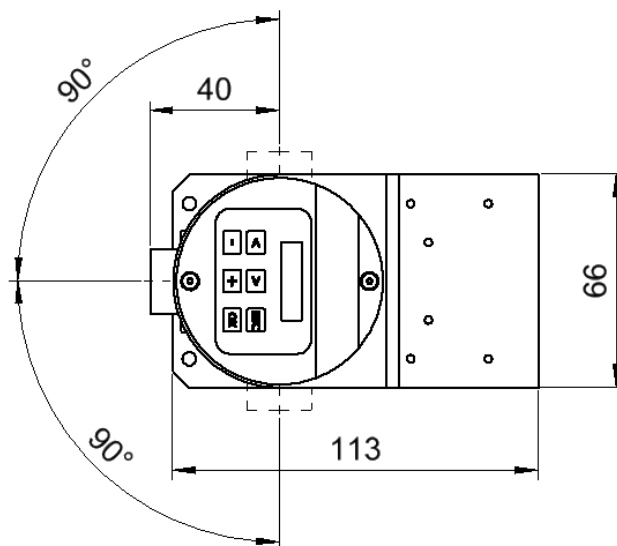
Kombinierbar mit

Einrichteführungen CX66 / CL66
 Trägerarme
 Ansaug- und Blaseinheit PV
 Horizontal rotierende Greifer
 Vertikal rotierende Greifer

Abmessungen und Zeichnungen - BE66



Druckaufbau der Einheit



Optionen

