

# technische Spezifikation robotlink Gelenkarme

DOF	Pos.	Version	LT [mm] (Stand.)	x1*) [mm]	x2*) [mm]	x3*) [mm]	x4*) [mm]	x ges. [mm]*)	Gewicht [gr]*)	max. stat. Last [N] *)	max. dyn. Last [N] *)**)
1	1	RL-50-DOF1-01	100	173	134	-	-	307	290	89	62
	2	RL-50-DOF1-02	100	134	-	-	-	134	270	89	62
2	3	RL-50-DOF2-03	100	202	134	-	-	336	400	89	62
	4	RL-50-DOF2-04	100	202	134	-	-	336	400	89	62
	5	RL-50-DOF2-05	100	173	207	134	-	514	555	33	15
	6	RL-50-DOF2-06	100	207	134	-	-	341	535	89	62
3	7	RL-50-DOF3-07	100	202	207	134	-	543	665	33	15
	8	RL-50-DOF3-08	100	202	207	134	-	543	665	33	15
	9	RL-50-DOF3-09	100	173	236	134	-	543	665	30	12
	10	RL-50-DOF3-10	100	173	236	134	-	543	665	30	12
	11	RL-50-DOF3-11	100	173	207	207	134	721	815	18	5
	12	RL-50-DOF3-12	100	236	134	-	-	370	645	89	62
	13	RL-50-DOF3-13	100	236	134	-	-	370	645	89	62
14	RL-50-DOF3-14	100	207	207	134	-	548	800	33	15	
4	15	RL-50-DOF4-15	100	202	236	134	-	572	775	30	12
	16	RL-50-DOF4-16	100	202	236	134	-	572	775	30	12
	17	RL-50-DOF4-17	100	202	236	134	-	572	775	30	12
	18	RL-50-DOF4-18	100	202	236	134	-	572	775	30	12
	19	RL-50-DOF4-19	100	202	207	207	134	750	930	18	5
	20	RL-50-DOF4-20	100	202	207	207	134	750	930	18	5
	21	RL-50-DOF4-21	100	236	207	134	-	577	910	33	15
	22	RL-50-DOF4-22	100	236	207	134	-	577	910	33	15
	23	RL-50-DOF4-23	100	207	236	134	-	577	910	30	12
	24	RL-50-DOF4-24	100	207	236	134	-	577	910	30	12
	25	RL-50-DOF4-25	100	207	207	207	134	755	1.060	18	5
5	26	RL-50-DOF5-26	100	236	236	134	-	606	1.020	30	12
	27	RL-50-DOF5-27	100	236	236	134	-	606	1.020	30	12
	28	RL-50-DOF5-28	100	236	236	134	-	606	1.020	30	12
	29	RL-50-DOF5-29	100	236	236	134	-	606	1.020	30	12
	30	RL-50-DOF5-30	100	236	207	207	134	784	1.170	18	5
	31	RL-50-DOF5-31	100	236	207	207	134	784	1.170	18	5

\*) gilt nur für die geometrische Konstellation mit Standard Stangenlänge = 100mm

\*\*) bei 30 U/min. und 0,1 sec. Beschleunigungszeit ("Rampe")

