

we move robots



Produktbeschreibung und Montagevarianten

Description de produit et types de montage

Product description and mounting versions

Produktebeschreibung

Knickarm-Roboter neuester Generationen lassen sich vermehrt in beliebiger Einbaulage montieren. Verringerte Eigengewichte zusammen mit leistungsstarken Antrieben ermöglichen diesen Geräten zudem eine höhere Dynamik und eine größere Reichweite. Dies eröffnet ihnen neue Anwendungen und ermöglicht den Einsatz von Knickarm-Robotern in Applikationen für welche bis dato aufwändige Sondergeräte oder mehrere Roboter erforderlich waren.

Die neue Overhead-Trackmotion TM-O von GÜDEL ergänzt die bewährte und erfolgreiche Baureihe der bodengestützten Trackmotion TM. Sie erlaubt den Einbau des Knickarm-Roboters in deckenmontierter Einbaulage (Überkopfmontage), in seitenmontierter Einbaulage (Wandmontage) oder in aufgeständerter Einbaulage.

Bei der Deckenmontage wird die Overhead-Trackmotion TM-O zentrisch über dem Arbeitsbereich des Roboters angeordnet. Mit dieser Anordnung kann in einer horizontalen Ebene ein maximaler Arbeitsbereich abgedeckt werden und sie ermöglicht ideale Zugänglichkeit für Prozesse mit Zugriff von oben.

Die Wandmontage ist speziell bei Limitierungen durch die verfügbare Hallenhöhe geeignet. Der Hauptarbeitsbereich ist hier seitlich unterhalb der Overhead-Trackmotion TM-O. Bei idealer Zugänglichkeit für den Roboter von der Seite und von oben können Gebäudehöhen optimal ausgenutzt werden.

Die aufgeständerte Montage ist eine Ergänzung zur klassischen Bodenmontage. Sie erlaubt durch die bodenfreie Anordnung eine wesentlich bessere Ausnutzung der bestehenden Produktionsflächen und eine optimale Zugänglichkeit zu Prozessen und Maschinen.

Anwendungen:

- Handhabung
- Be- und Entladen von Maschinen
- Schweißapplikationen
- Prozessautomatisierung
- Montagetechnik

Vorteile

- Modularer Aufbau
- Höhe und Verfahrweg frei wählbar
- Hohe Dynamik
- Schmutzunempfindlichkeit
- Hohe Steifigkeit
- Hohe Wiederholgenauigkeit
- Minimale Bodenflächen- Beanspruchung
- Optimale Zugänglichkeit

Gamme de Produits

Les nouvelles générations de robots multi-axes offrent de plus en plus de possibilité pour leur position de montage. De plus, un poids propre diminué ainsi qu'une motorisation plus puissante permettent à ces robots d'avoir une dynamique plus élevée et une portée plus importante. Un domaine de nouvelles solutions est maintenant possible pour les robots multi-axes, là ou auparavant il fallait utiliser des équipements spéciaux ou voir plusieurs robots.

Le nouveau Overhead-Trackmotion TM-O de GÜDEL complète la gamme éprouvée des Trackmotion TM au sol. Il permet de monter le robot multi-axe dans une position de montage au plafond (suspendu), au mur (latérale) ou en position élevée (aérienne, robot vers le haut).

En cas de montage au plafond, le Overhead-Trackmotion TM-O est disposé au centre et au dessus de la zone de travail du robot multi-axe. Cette configuration garantit un rayon de travail maximal dans un plan horizontal et elle permet une accessibilité idéale pour des procès et des machines avec une orientation vers le haut.

Le montage au mur est destiné aux applications dans des bâtiments à hauteur réduite. La zone principale de travail est latérale et en dessous du Overhead-Trackmotion TM-O.

En somme: l'accessibilité idéale pour le robot multi-axe en profitant de l'utilisation optimale d'une certaine hauteur disponible.

Le montage en position élevée est un complément du montage classique au sol.

Il permet d'installer le robot multi-axe en dessus du sol, minimisant l'espace requis par le système et permettant d'accéder librement aux stations de procès ou aux centres d'usage.

Applications

- Manipulation
- Chargement / déchargement de machines
- Applications de soudage
- Automatisation de processus
- Technologie de montage

Avantages

- Structure modulaire
- Hauteur et courses à choix
- Dynamique élevée
- Insensibilité à la saleté
- Haute rigidité
- Excellente répétabilité
- Encombrement minimal au sol
- Accessibilité optimale

Product Overview

The latest generation of articulated arm robots are now designed for all possible mounting positions. Furthermore, the robots self-weight is reduced and more power is available on all robot-axes, giving these devices higher dynamics and greater capability. This opens up new areas of applications and allows the use of robots in Industries where so far, extensive use of special equipment or several robots were needed.

The new overhead-trackmotion TM-O from GÜDEL completes the well proven series of floor-mounted trackmotions type TM. They allow mounting of a robot in a ceiling orientation (hanging), wall-mounted (sidewise) or in an elevated position (above floor, robot on top).

In ceiling mounted applications the overhead-trackmotion TM-O is centred directly above the working area of the articulated robot. This arrangement provides a maximum working range over a horizontal plane and gives ideal accessibility for top accessed machines and process-stations.

Wall mounting is especially suitable in situations with limited room height. The main working area is sideward's and typically below the overhead-trackmotion TM-O.

This arrangement gives an ideal accessibility from the side and from the top by best using the available height.

The elevated mounting is an extension to the classical mounting on the floor.

It allows installing the articulated robot above the floor requesting a minimum of shop floor space and gives free access to your process stations and your machine tools.

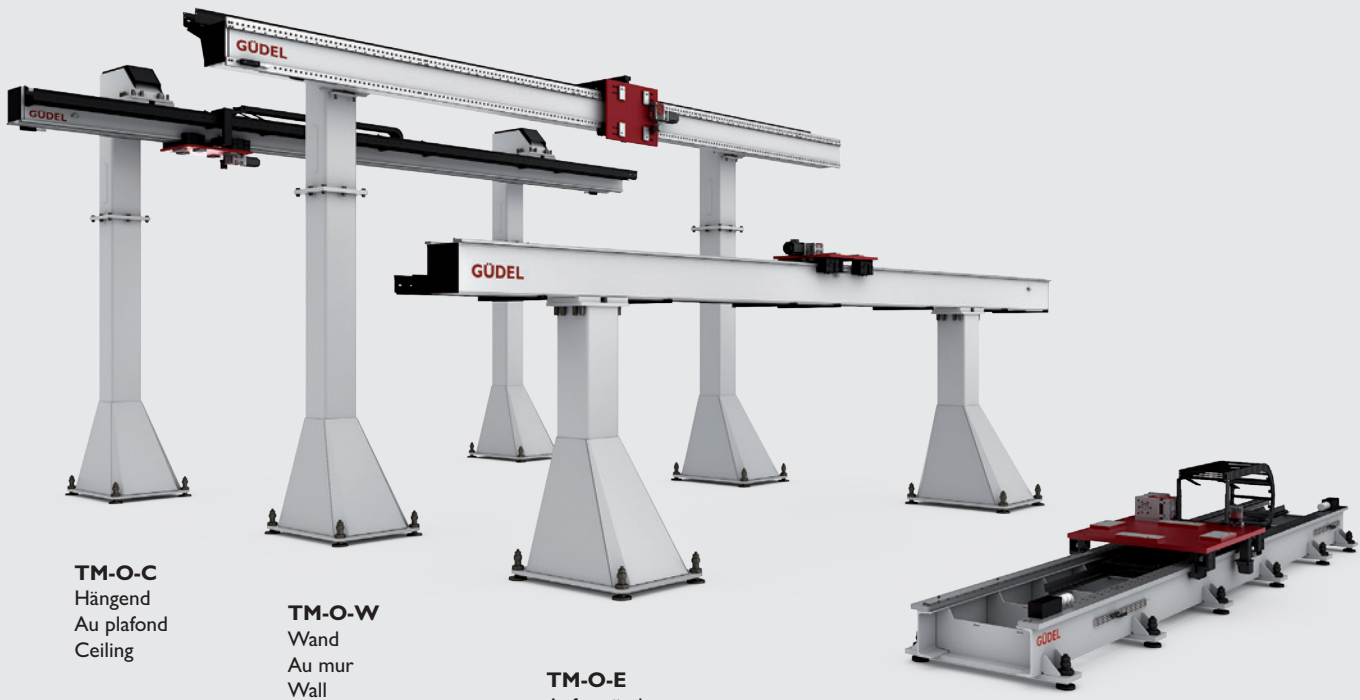
Applications

- Handling
- Loading and unloading of machines
- Welding applications
- Process automation
- Assembly technology

Advantages

- Modular system
- Height and stroke selectable to suit needs
- High dynamics
- Unaffected by dust and dirt
- High stiffness
- High repeatability and accuracy
- Minimum floor area requirement
- Optimum accessibility

TM



TM-O-C
Hängend
Au plafond
Ceiling

TM-O-W
Wand
Au mur
Wall

TM-O-E
Aufgeständert
Élevé
Elevated

**** TM-F**
Boden
Fond
Floor

**Natürlich haben wir auch bodengebundene Verfahrachsen im Programm bitte konsultieren sie hierzu unseren MODLES Katalog (Nr. 01 12130).

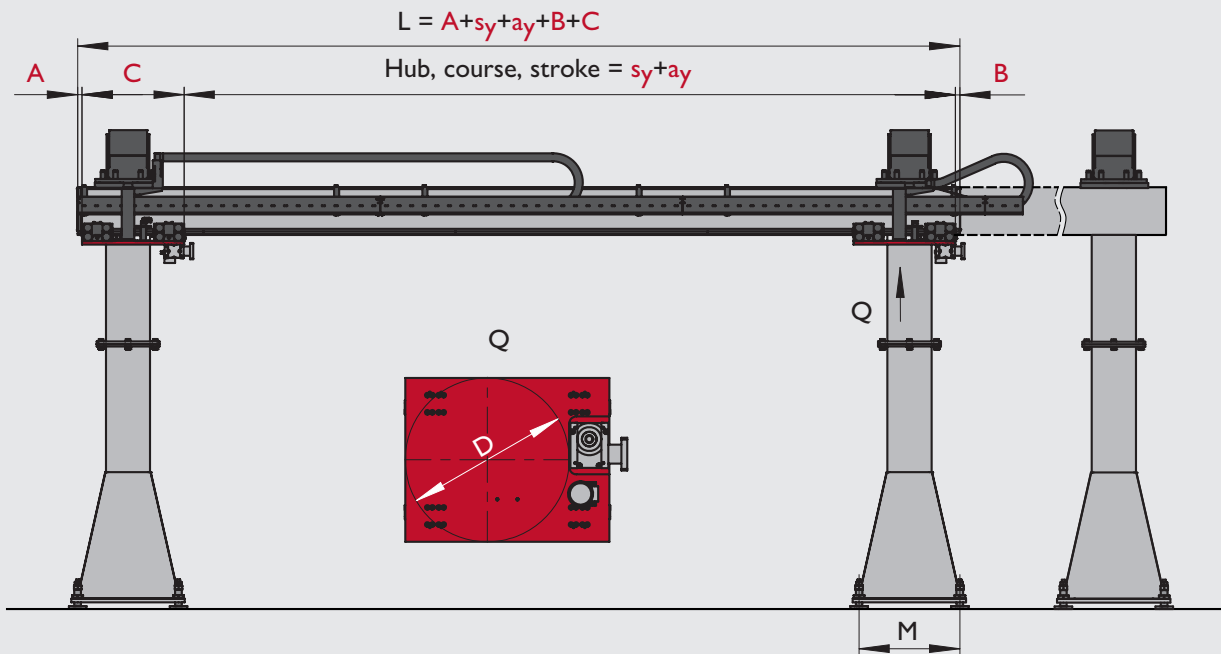
**Il va de soi que notre gamme comprend aussi des axes de translation reliés au sol. Veuillez consulter notre catalogue de MODULES (Nr. 01 12130) à cet effet.

**Of course there are also floor Track Motions available, please see our MODULE catalog (Nr. 01 12130) for more informations.

Technische Daten

Données techniques

Technical data



ay: 100mm

sy

Sicherheitsweg. Minimaler empfohlener Wert.
Course de sécurité. Valeur recommandé min.
Security path. Minimal recommended value.

Arbeitshub
Course de travail
Working stroke

		TM-O-40	TM-O-52	TM-O-72	TM-O-90
Linearachse / Axe linéaire / Linear axis					
Profil- Querschnitt / Section du profilé / Profile section	[mm]	250 x 257	350 x 356	410 x 410	550 x 550
Getriebe / Gearbox / Réducteur	[-]	AE060	AE060	AE090	AE120
Energiekette / Chaîne porte câbles / Energy chain igus	[-]	390.17.200	390.17.200	390.30.250	390.30.250
Stützen / Pieds / Legs					
Profil- Querschnitt / Section du profilé / Profile section	[mm]	250/250/8	350/350/10	400/400/12	550/550/12
		TM-O-40	TM-O-52	TM-O-72	TM-O-90
A		37	35	30	50
B		37	35	30	50
C		560	810	1 200	1 450
D		410	650	950	1 200
H Hängend / Au plafond / Roof		1 000 - 2 800	1 700 - 3 500	1 800 - 3 500	1 800 - 4 500
H Wand / Au mur / Wall		1 000 - 2 000	1 800 - 2 600	1 800 - 2 600	1 800 - 3 500
H Aufgeständert / Élevé / Elevated		1 300 - 2 800	1 800 - 3 000	1 800 - 3 000	1 800 - 3 200
I		692	929	1 063	1 381
J		644	698	822	920
M		600	800	1 000	1 200
N		900	1 100	1 500	1 700
O		450	600	750	950
P		535	717	851	1 110

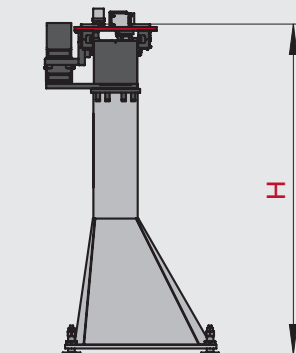
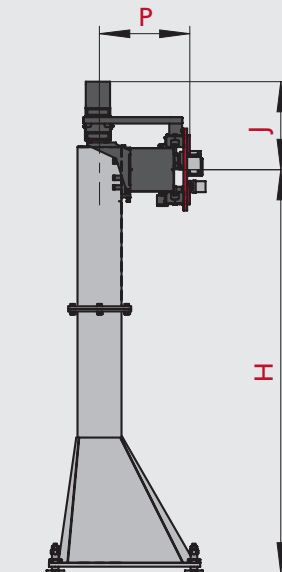
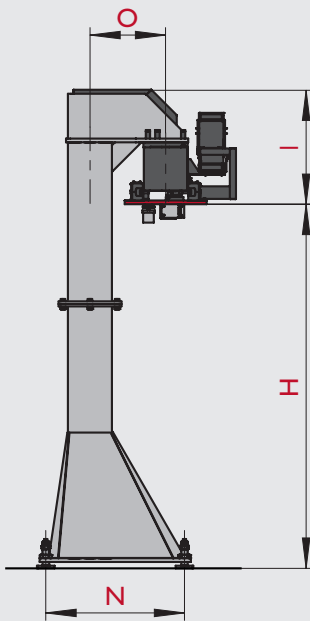
Antriebsdaten

Course et données de l'entraînement Stroke and drive data

Hängend / Au plafond / Ceiling

Wand / Au mur / Wall

Aufgeständert / Élevé / Elevated



Typ		TM-O-40	TM-O-52	TM-O-72	TM-O-90
Achse / Axe / Axis		Y			
Hub / Course / Stroke (in steps of 400)	[mm]	$s_y \leq 100\,000$			
Robotergewicht / Poids du robot / Robot mass	[N]	1 600	4 000	8 000	12 500
Geschwindigkeit / Vitesse / Speed	[m min ⁻¹]	90	90	90	90
Beschleunigung / Acceleration / Acceleration	[ms ⁻²]	6	3	3	3
Übersetzung Getriebe / Rapport de réduction du reducteur / Gearbox ratio	[-]	4	4	8	10
GÜDEL Getriebe Typ AE / Taille du reducteur GÜDEL type AE / Size of GÜDEL gearbox type AE		060	060	090	120
Linearschub pro Motorumdrehung / Course parcouru par rotation du moteur / Stroke of axis per motor revolution	[mm]	35.00	35.00	31.25	32.00
Beschleunigungszeit / Temps d'accélération / Acceleration time	[s]	0.250	0.500	0.500	0.500
Beschleunigungshub / Course parcouru pendant l'accélération / Stroke of axis while accelerating	[m]	0.1875	0.3750	0.3750	0.3750
Drehzahl Motor / Vitesse du moteur / Motor speed	[min ⁻¹]	2 571	2 571	2 880	2 813
Statisches Motorenmoment / Couple d'arrêt du moteur / Stall torque of motor	[Nm]	0.768	1.845	3.633	5.858
Maximales Motorenmoment / Couple du moteur / Max. torque of motor	[Nm]	10.411	13.251	26.363	42.931
Reduziertes Massenträgheitsmoment der Achse / Inertie à l'entrée du réducteur / Red. Inertia of axis	[kgm ²]	8.1E-03	1.9E-02	3.4E-02	5.7E-02

Für die exakte Auslegung wenden sie sich bitte an einen GÜDEL Spezialisten (info@ch.gudel.com)

Pour un calcul détaillé veuillez vous adresser au spécialiste de GÜDEL (info@ch.gudel.com)

For a detailed calculation please contact a GÜDEL specialist (info@ch.gudel.com)

Wiederholgenauigkeit

Repétabilité de positionnement

Repeatability

$r \leq \pm 0.1$ [mm]

Applikationen und spezielle Kombinationen

Applications et combinaisons spéciales

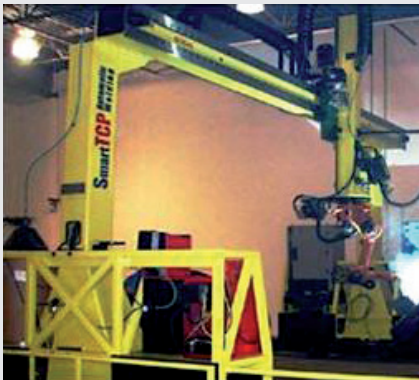
Applications and special combinations

Referenzen

Dank dem durchdachten Aufbau der TMO-Produktfamilie lässt sich das bestehende Konzept für mehrachsige Applikationen modular kombinieren und erweitern. Dies ermöglicht neue und innovative Lösungsansätze für die Automation mit Knickarm-Robotern.



TMO-52-R (ceiling mounted) with an ABB IRB 2400 robot



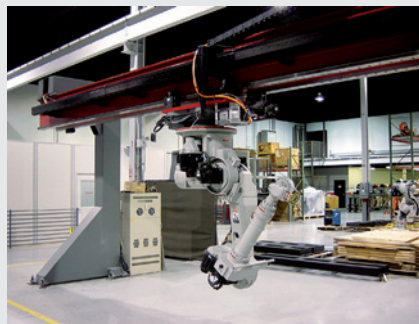
special system, 3 axis robot mover for welding application with a Kuka KR 16 robot



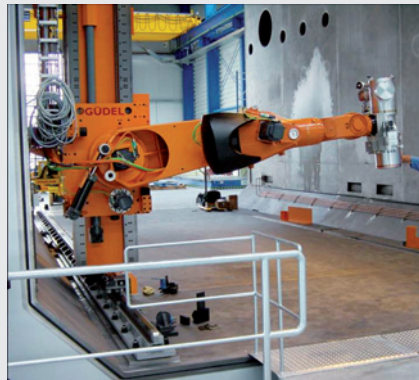
TMO-72 special (45° mounted) with a Fanuc robot M710iC/70T

Références

Grâce à un système fiable et élaboré, la famille des Overhead-Trackmotion TMO peut s'étendre sur les applications d'axes linéaire pour des robots multiaxes, permettant ainsi la réalisation de solutions innovatrices dans le domaine de l'automation des robots.



MotoRail 7, TMO-72-R special for Motoman robots HP20,HP50



special system, with the robot arm of a Kuka KR500 for electron beam welding



TMO-40-R (ceiling mounted) with an ABB 140 robot

References

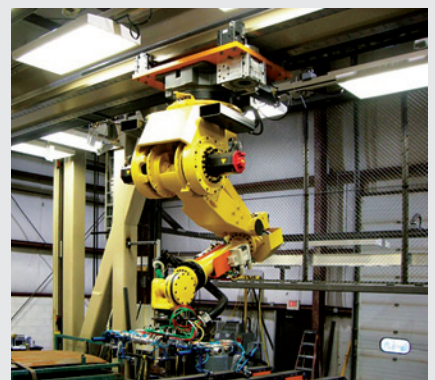
Thanks to this well thought out system, the TMO-family can be easily incorporated into concepts where linear multi-axes are requested - creating new and innovative solutions for automation with articulated arm robots.



special system, robot lifter for painting application with Fanuc robots



TMO-52-W (wall mounted) with an OTC robot AX-MV4L for welding application



TMO-90-R (ceiling mounted) with an Fanuc M900iA/350 robot

Type TM

Auswahltabelle

low:

Anwendungen mit niedriger Belastung, wobei die Trackmotion als Positionierachse dient: Es ist die halbe Roboternutzlast berücksichtigt und die Geschwindigkeit der Trackmotion während der Roboterbewegung ist null.

high:

Mittlere bis schwere Anwendungen mit maximaler Nutzlast. Die Bewegungen von Roboter und Trackmotion können gleichzeitig stattfinden.

Tableau de sélection

low:

Applications à charge basse pour lesquels Trackmotion sert d'axe de positionnement: La demi-charge utile du robot est prise en compte et, pendant les mouvements du robot, la vitesse de Trackmotion est nulle.

high:

Applications moyennes ou élevées avec charge utile maximale. Les mouvements du robot et de Trackmotion peuvent se produire simultanément.

Selection table

low:

Applications with low loads, whereby the Trackmotion serves as positioning axis: Half of the robot payload is taken into account and the speed of the Trackmotion during the robot movement is zero.

high:

Medium to heavy applications with maximum payload. The movements of robot and Trackmotion can take place simultaneously.



TM-O-C

Hängend
Au plafond
Ceiling

TM-O-W

Wand
Au mur
Wall

TM-O-E

Aufgeständert
Élevé
Elevated

TM-F

Boden
Fond
Floor

Die Angaben in diesem Katalog wurden mit äußerster Sorgfalt erarbeitet und geprüft. Trotzdem kann für fehlerhafte oder unvollständige Angaben keine Haftung übernommen werden. Nachdruck, auch auszugsweise, ist nur mit unserer Genehmigung gestattet. Änderungen im Sinne technischer Verbesserungen bleiben vorbehalten.

Ce catalogue a été soigneusement composé et toutes ses données vérifiées. Toutefois, nous déclinons toute responsabilité en cas d'erreurs ou d'omissions. Par suite du développement constant de nos recherches, nous devons nous réserver tout droit de modifications de produits de notre fabrication.

This catalogue has been produced with a great deal of care and attention. All data has been checked for accuracy. However, no liability can be accepted for any incorrect or incomplete data. All rights reserved. Reproduction in whole or in part without authorisation is prohibited.

Lineare Verfahrachse - Trackmotion

Axes de translation - Trackmotion

Linear Traversing Axis - Trackmotion

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E		
	low	high	low	high	low	high	low	high	
ABB									
IRB 140	40	40	40	40	40	40	40	40	
IRB 140T	40	40	40	40	40	40	40	40	
IRB 1400	40*	52	-	-	-	-	40*	40*	
IRB 1600-6/1.2	40*	52	40*	52	40*	52	40*	40*	
IRB 1600-6/1.45	52	52	52	52	52	52	40*	52	
IRB 1600-8/1.2	40*	52	40*	52	40*	52	40*	40*	
IRB 1600-8/1.45	52	52	52	52	52	52	40*	52	
IRB 2400-10	52	52	52	52	52	52	52	52	
IRB 2400-16	52	52	52	52	-	-	52	52	
IRB 2400L	52	52	52	52	-	-	52	52	
IRB 260	52	52	-	-	-	-	52	52	
IRB 4400/45	72	72	-	-	-	-	72	72	
IRB 4400/60	72	72	-	-	-	-	72	72	
IRB 4400/L10	72	72HD	-	-	-	-	72	72	
IRB 4400/L30	72	72	-	-	-	-	72	72	
IRB 4450S	72	72	-	-	-	-	72	72	
IRB 4600-60/2.05	52	72	52	72	-	-	52	72	
IRB 4600-45/2.05	52	72	52	72	-	-	52	72	
IRB 4600-40/2.55	72	72	72	72	-	-	52	72	
IRB 4600-20/2.50	52	72	52	72	-	-	52	72	
IRB 6400RF-200/2.5	72HD	90	-	-	-	-	72	90	
IRB 6400RF-200/2.8	72HD	90	-	-	-	-	72	90	
IRB 6600-175/2.55	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90	
IRB 6600-225/2.55	72HD	90	-	-	-	-	72	90	
IRB 6600-175/2.8	72HD	90	-	-	-	-	72	90	
IRB 660-180/3.15	90	90HD	-	-	-	-	90	90	
IRB 660-250/3.15	72HD	90	-	-	-	-	90	90	
IRB 6620	72	72	72	72	-	-	72	72	
IRB 6640-180/2.55	72	72HD	-	-	-	-	72	90	
IRB 6640-235/2.55	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90	
IRB 6640-205/2.75	72HD	90	-	-	-	-	72	90	
IRB 6640-185/2.8	72	72HD	-	-	-	-	72	90	
IRB 6640-130/3.2	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90	
IRB 6640ID-200/2.55	72	72HD	-	-	-	-	72	90	
IRB 6640ID-170/2.75	72HD	90	-	-	-	-	72	90	

* Verlängerte Wagenplatte erforderlich / chariot allongé nécessaire / carriage plate extension required

** Auf Anfrage/ sur demande / upon request

Type TM

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
ABB	IRB 6650-125/3.2	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	IRB 6650-200/2.75	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	IRB 6650S-90/3.9	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	IRB 6650S-125/3.5	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	IRB 6650S-200/3.0	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	IRB 7600-500/2.30	72HD	90HD	-	-	-	-	72	90
	IRB 7600-400/2.55	72HD	90HD	-	-	-	-	72	90
	IRB 7600-340/2.8	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	IRB 7600-150/3.50	72HD	90	-	-	-	-	90	90
Adept	Viper s1700	52	52	52	52	-	-	40	52
Comau	Smart SiX 6-1.4	40	40	40	40	-	-	40	40
	Smart SiX 6-1.4 ARC	40	40	40	40	-	-	40	40
	Smart NS 12-1.85 HAND	52	52	52	52	-	-	52	52
	Smart NS 12-1.85 ARC	52	52	52	52	-	-	52	52
	Smart NS 16-1.65 HAND	52	52	52	52	-	-	52	52
	Smart NS 16-1.65 ARC	52	52	52	52	-	-	52	52
	Smart NM 16-3.1 In-Line	72	72	72	72	-	-	72	72
	Smart NM 25-2.2 In-Line	72	72	72	72	-	-	72	72
	Smart NM 25-2.2 Off-Set	72	72	72	72	-	-	72	72
	Smart NM 45-2.0 In-Line	72	72	72	72	-	-	72	72
	Smart NM 45-2.0 Off-Set	72	72	72	72	-	-	72	72
	Smart NJ 110-3.0	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	Smart NJ 130-2.6	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	Smart NHI 130-2.6	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	Smart NHI 130-3.0	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	Smart NH2 165-2.6	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	Smart NH3 165-3.0	72HD	90HD	-	-	-	-	90	90
	Smart NH3 220-2.7	72HD	90HD	-	-	-	-	90	90
	Smart NH3 160-3.4 SH	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	Smart NH3 210-3.1 SH	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	Smart NH4 165-3.0	72HD	90HD	-	-	-	-	90	90
	Smart NH4 200-2.7	72HD	90HD	-	-	-	-	90	90
	Smart NH4 200-3.1 SH	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	Smart NJ 290-3.0	72HD	90HD	-	-	-	-	90	90

Lineare Verfahrachse - Trackmotion

Axes de translation - Trackmotion

Linear Traversing Axis - Trackmotion

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
Comau	Smart NJ 370-2.7	72HD	90HD	-	-	-	-	90	90
	Smart NJ 370-3.0	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	Smart NJ 420-3.0	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	Smart NJ 450-2.7	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	Smart NJ 500-2.7	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	Smart NX1 600-3.0	90	**	-	-	-	-	**	**
	Smart NX2 800-3.8 4A	**	**	-	-	-	-	**	**
	Smart NH1 100-3.2 P	90	90HD	-	-	-	-	90	90
	Smart NH3 100-3.5 SH-P	90HD	90HD	-	-	-	-	**	**
Fanuc	ARC Mate 100iC	40	40	40	40	40	52	40	40
	ARC Mate 100iC/6L	40	40	40	40	40	52	40	40
	ARC Mate 100iB/6S	40	40	40	40	40	40	40	40
	ARC Mate 120iC/10L	52	52	52	52	52	52	52	52
	LR Mate 100iB	40	40	40	40	-	-	40	40
	LR Mate 200iC	40	40	40	40	40	40	40	40
	M-6iB/6S	40	40	40	40	40	40	40	40
	M-6ib/2HS	40	40	40	40	40	40	40	40
	M-6ib/6C	40	40	40	40	40	40	40	40
	M-10iA	40	40	40	40	40	52	40	40
	M-10iA/6L	40	40	40	40	40	52	40	40
	M-16iB/20	52	52	40	52	52	52	40	52
	M-16iB/10L	52	52	52	52	52	52	40	52
	M-20iA	52	52	52	52	52	52	40	52
	M-20iA/10L	52	52	52	52	52	52	52	52
	M-410iB/160	90HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	M-410iB/300	90	90HD	-	-	-	-	90	90
	M-410iB/450	90HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	M-410iB/700	90HD	**	-	-	-	-	**	**
	M-420iA	72	72	-	-	-	-	52	72
	M-430iA/2F	40	40	40	40	-	-	40	40
	M-430iA/2FH	40	40	40	40	-	-	40	40
	M-430iA/2P	40	40	40	40	-	-	40	40
	M-710iC/50	72	72	52	72	72	72	52	72
	M-710iC/50S	52	52	52	52	52	72	52	52

* Verlängerte Wagenplatte erforderlich / chariot allongé nécessaire / carriage plate extension required

** Auf Anfrage/ sur demande / upon request

Lineare Verfahrachse - Trackmotion

Axes de translation - Trackmotion

Linear Traversing Axis - Trackmotion

Auswahltablelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
Hyundai	HR030L	52	72	52	72	-	-	52	72
	HR050	52	72	52	72	-	-	52	72
	HX130	72	72HD	72	90	-	-	72	90
	HX165	72	72HD	72	90	-	-	72	90
	HX200L	72HD	90HD	90	**	-	-	72	90
	HX200L-2000	72HD	90HD	90	**	-	-	90	90
	HX300	72HD	90	90	**	-	-	72	90
	HX300L	72HD	90HD	90	**	-	-	90	90
	HX400	72HD	90HD	90	**	-	-	90	90
Kawasaki	FS06N	40	40	40	40	40	40	40	40
	FS06L	40	52	40	40	52	52	40	40
	FS10C	40	40	40	40	40	40	40	40
	FS10E	40	52	40	40	40	52	40	40
	FS10L	52	52	52	52	52	52	52	52
	FS20C	40	52	40	52	40	52	40	40
	FS20N	52	52	52	52	52	52	40	52
	FS30N	52	72	52	72	72	72	52	52
	FS30L	52	72	52	72	72	72	52	72
	FS45C	52	72	52	72	72	72	52	52
	FS45N	52	72	52	72	72	72	52	52
	FS60L	52	72	52	72	72	72	52	72
	FS10X	72	72	72	72	72	72	72	72
	FS20X	52	72	52	72	72	72	52	72
	FD050N	72	72	-	-	-	-	72	72
	ZD130S	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	ZD250S	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	MX500N	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	MX420L	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	MX350L	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	ZZD130S	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	ZZD250S	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	MD400N	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	KF12I	40	40	-	-	-	-	40	40
	KF192	52	72	-	-	-	-	52	72

* Verlängerte Wagenplatte erforderlich / chariot allongé nécessaire / carriage plate extension required

** Auf Anfrage/ sur demande / upon request

Type TM

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
Kawasaki	KF193	52	72	-	-	-	-	52	72
	KF262	52	72	-	-	-	-	52	72
	KF263	52	72	-	-	-	-	52	72
	KF264	52	72	-	-	-	-	52	72
	KE610H	52	72	-	-	-	-	52	72
	KE610L	72	72	-	-	-	-	52	72
	ZZX130U	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	ZZX130L	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	ZZX165U	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	ZZX200S	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	ZZX300S	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	ZZT130U	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	ZZT165U	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	ZZT200S	90	90	-	-	-	-	90	90
KUKA	KR 5 arc	40	40	40	40	-	-	40	40
	KR 5 arc HW	40	40	40	40	-	-	40	40
	KR 6	52	52	40*	52	52	52	40*	52
	KR 6/2	40*	52	40*	52	52	52	40*	52
	KR 6 arc	40*	52	40*	52	-	-	40*	52
	KR 6 KS	52	52	-	-	-	-	52	52
	KR 15/2	52	52	52	52	52	52	52	52
	KR 15 L6/2	40*	52	40*	52	-	-	40*	52
	KR 15 SL	52	52	52	52	-	-	52	52
	KR 16	52	52	52	52	52	52	52	52
	KR 16 L6	52	52	52	52	52	52	52	52
	KR 16 L6 arc	40*	52	52	52	-	-	52	52
	KR 16 CR	52	52	-	-	-	-	52	52
	KR 16 EX	52	52	52	52	52	52	52	52
	KR 16 L6 K-CR	52	52	-	-	-	-	52	52
	KR 16 KS	52	52	52	52	-	-	52	52
	KR 16 L6 KS	52	52	-	-	-	-	52	52
	KR 16 KS-S	52	52	52	52	-	-	52	52
	KR 16 S	52	52	-	-	52	52	52	52
	KR 30 L16	72	72	72	72	-	-	72	72
	KR 30/2	72	72	72	72	72	90	72	72

Lineare Verfahrachse - Trackmotion

Axes de translation - Trackmotion

Linear Traversing Axis - Trackmotion

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
KUKA	KR 30-3	52	72	52	72	-	-	52	72
	KR 30-3 CR	52	72	-	-	-	-	52	72
	KR 30 LI6 EX	72	72	72	72	-	-	72	72
	KR 30 HA	52	72	52	72	-	-	52	72
	KR 30 K/I	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 30-3 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 30-4 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 40 PA	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 45/2	72	72	72	72	72	90	72	72
	KR 50 PA	72	72	-	-	-	-	52	52
	KR 60/2	72	72	72	72	72	90	72	72
	KR 60 L45/2	72	72	72	72	72	90	72	72
	KR 60 L30/2	72	72	72	72	72	90	72	72
	KR 60-3	52	72	52	72	-	-	52	72
	KR 60 L45-3	52	72	52	72	-	-	52	72
	KR 60 L30-3	52	72	52	72	-	-	52	72
	KR 60-3 CR	52	72	-	-	-	-	52	72
	KR 60 L45-3 CR	52	72	-	-	-	-	52	72
	KR 60 L30-3 CR	52	72	-	-	-	-	52	72
	KR 60 HA	52	72	72	72	-	-	72	72
	KR 60 L45 HA	52	72	72	72	-	-	72	72
	KR 60 L30 HA	52	72	72	72	-	-	72	72
	KR 60 K/I	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60 L45 K/I	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60 L30 K/I	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60 LI6 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60 LI6-3 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60-3 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60 L45-3 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60 L30-3 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60-4 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60 L45-4 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
	KR 60 L30-4 KS	72	72	-	-	-	-	72	72
KR 80-2 P	72HD	90	-	-	-	-	90	90	
KR 100 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72	

* Verlängerte Wagenplatte erforderlich / chariot allongé nécessaire / carriage plate extension required

** Auf Anfrage/ sur demande / upon request

Type TM

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
KUKA	KR 100-2 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 100 HA	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 100 L90 HA	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 100 L80 HA	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 100-2 HA	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 100 L90-2 HA	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 100 L80-2 HA	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 100 HA-C	-	-	72	90	-	-	-	-
	KR 100-2 P	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 100-2 P Serie 2000	72HD	90	90	90	-	-	90	90
	KR 100-2 PA	72HD	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 120-2 P	72HD	90	90	90	-	-	90	90
	KR 140 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 140 LI20 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 140 LI100 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 140-2 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 140 LI20-2 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 140 LI100-2 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 150-2	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 150 LI30-2	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 150 LI10-2	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 150-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 150 LI30-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 150 LI10-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 150-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 150 LI30-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 150 LI10-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 175 spot	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 180-2	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 180 LI50-2	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 180 LI30-2	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 180-2 CR	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 180 LI30-2 CR	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 180-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90
KR 180 LI50-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90	
KR 180 LI30-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90	

Lineare Verfahrachse - Trackmotion

Axes de translation - Trackmotion

Linear Traversing Axis - Trackmotion

Auswahltablelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
KUKA	KR 180 LI00-2 K	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 180-2 K CR	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 180 LI50-2 K CR	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 180 LI30-2 K CR	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 180 LI00-2 K CR	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 180-2 K Serie 2000	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 180 LI50-2 K Serie 2000	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 180 LI30-2 K Serie 2000	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 180 LI00-2 K Serie 2000	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 180-2 PA	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	KR 180-2 PA Arctic	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	KR 180 PA (Serie 2000)	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	KR 180-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 180 LI50-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 180 LI30-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 200 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 200 LI70 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 200 LI40 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 200-2 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 200 LI70-2 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 200 L I40-2 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 210-2	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 210 LI80-2	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 210 LI50-2	72HD	72HD	72	90	-	-	72	90
	KR 210 LI50-2 CR	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 210-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 210 LI80-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 210 LI50-2 K	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 210 L I00-2 K	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 210-2 K CR	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 210 LI80-2 K CR	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 210 LI50-2 K CR	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 210 LI00-2 K CR	72	72HD	-	-	-	-	72	90
KR 210-2 K Serie 2000	72HD	90	-	-	-	-	90	90	

* Verlängerte Wagenplatte erforderlich / chariot allongé nécessaire / carriage plate extension required

** Auf Anfrage/ sur demande / upon request

Type TM

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
KUKA	KR 210 LI80-2 K Serie 2000	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 210 LI50-2 K Serie 2000	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	KR 210 LI00-2 K Serie 2000	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 210-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 210 LI80-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 210 LI50-2 Serie 2000	72HD	72HD	90	90	-	-	72	90
	KR 220-2 comp	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 240-2	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	KR 240 L210-2	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 240 LI80-2	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 240-2 C	-	-	90	90	-	-	-	-
	KR 240 L210-2 C	-	-	90	90	-	-	-	-
	KR 240 LI80-2 C	-	-	90	90	-	-	-	-
	KR 240 LI80-2 CR	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 240 270-2 PA	72HD	72HD	-	-	-	-	72	72
	KR 240 L235-2 PA	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 240 L200-2 PA	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 240-2 Serie 2000	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	KR 240 L210-2 Serie 2000	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 240 LI80-2 Serie 2000	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	KR 360-2	90	90HD	**	**	-	-	90	**
	KR 360 L280-2	90	90HD	90	**	-	-	90	**
	KR 360 L240-2	90	90HD	**	**	-	-	90	**
	KR 360 LI50-2 P	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	KR 360 450-2 PA	90HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	KR 360 L340-2 PA	90	90HD	-	-	-	-	90	90
	KR 360 L280-2 PA	90	90HD	-	-	-	-	90	90
	KR 500-2	90	90HD	**	**	-	-	90	**
	KR 500 L420-2	90	90HD	90	**	-	-	90	**
	KR 500 L340-2	72HD	90HD	90	**	-	-	90	**
	KR 500-2 CR	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	KR 500-2 MT	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
KR 500 L480-2 MT	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**	
KR 500 570-2 PA	90	90HD	-	-	-	-	90	**	
KR 500 L480-2 PA	90	90HD	-	-	-	-	90	**	

Lineare Verfahrachse - Trackmotion

Axes de translation - Trackmotion

Linear Traversing Axis - Trackmotion

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
KUKA	KR 500 L420-2 PA	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	KR 1000 titan	90HD	**	-	-	-	-	**	**
Mitsubishi	RV-1A	40	40	40	40	-	-	40	40
	RV-2AJ	40	40	40	40	-	-	40	40
	RV-3SB	40	40	40	40	40	40	40	40
	RV-3SJB	40	40	40	40	40	40	40	40
	RV-6SD	40	40	40	40	40	40	40	40
	RV-6SDL	40	40	40	40	40	40	40	40
	RV-12S	40	40	40	40	40	40	40	40
	RV-12SL	40	40	40	40	40	40	40	40
Motoman	HP6S	40	40	40	40	40	40	40	40
	HP6R	40	40	-	-	-	-	40	40
	HP20-6	52	52	52	52	52	52	52	52
	HP50-35	72	72	72	72	72	72	52	72
	HP50-35R	72	72	-	-	-	-	72	72
	HP50-80	52	52	52	52	52	72	52	52
	HP165	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	HP165R	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	HP165-100	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	HP200	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	HP200R	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	HP200T	-	-	72	90	-	-	-	-
	HP350	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	UP20MN	72	72	72	72	72	72	52	72
	UP350N	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	UP500N	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	UP600N	72HD	90HD	-	-	-	-	90	**
	EPL80	72	72	-	-	-	-	52	52
	EPL160	90	90HD	-	-	-	-	90	90
	EPL300	90	90	-	-	-	-	90	90
EPL500	90HD	90HD	-	-	-	-	**	**	
EAI400N	40	40	40	40	40	40	40	40	
ESI65N	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90	

* Verlängerte Wagenplatte erforderlich / chariot allongé nécessaire / carriage plate extension required

** Auf Anfrage/ sur demande / upon request

Type TM

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
Motoman	ES165N-100	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	ES200N	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	EH130	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	EH165	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	EH200	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	SSF2000	40	40	40	40	40	40	40	40
	SIA20	40	40	40	40	40	40	40	40
Nachi	SH133	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	SH166	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	SH200	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	SG160P	52	72	-	-	-	-	52	72
	SG160R	52	72	-	-	-	-	52	52
	SC15F	40	52	40	40	40	52	40	40
	SC50F	52	72	52	72	72	72	52	72
	SC500	90	90HD	-	-	-	-	90	**
	PW20L	72	72HD	-	-	72	90	72	72
OTC Daihen	Almega AX-MS3	40	40	40	40	40	40	40	40
	Almega AX-MH3	40	40	40	40	40	40	40	40
	Almega AX-MV4 AP	40	40	40	40	40	40	40	40
	Almega AX-MV4L AP	52	52	52	52	52	52	52	52
	Almega AX-MV6	40	40	40	40	40	40	40	40
	Almega AX-MV6L	52	52	52	52	52	52	52	52
	Almega AX-MV16	52	52	52	52	52	52	52	52
	Almega AX-MV50	52	72	52	72	72	72	52	72
	Almega AX-MV133	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	Almega AX-MV166	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	Almega AX-MW160	52	72	-	-	-	-	52	52
Panasonic	Tawers TA-I000WG	40	40	40	40	40	40	40	40
	Tawers TA-I400WG	40	40	40	40	40	40	40	40
	Tawers TA-I600WG	40	52	40	40	-	-	40	40
	Tawers TA-I800WG	40	52	40	52	-	-	40	40
	Tawers TA-I900WG	40	52	40	52	-	-	40	40
	TA-I000G2	40	40	40	40	-	-	40	40

Lineare Verfahrachse - Trackmotion

Axes de translation - Trackmotion

Linear Traversing Axis - Trackmotion

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
Panasonic	TA-I400G2	40	40	40	40	-	-	40	40
	TA-I600G2	40	52	40	40	-	-	40	40
	TA-I800G2	40	52	40	52	-	-	40	40
	TA-I900G2	40	52	40	52	-	-	40	40
	VR-016G2	52	52	52	52	-	-	52	52
	VR-032G2	52	52	52	52	-	-	52	52
Reis	RV10-6	40	52	52	52	-	-	52	52
	RV20-6	52	52	52	52	-	-	52	52
	RV20-16	52	52	52	52	-	-	52	52
	RV16L	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	RV30-16	52	52	52	72	-	-	52	72
	RV30-26	52	52	52	52	-	-	52	52
	RV40	72	72HD	-	-	-	-	72	72
	RV40S	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	RV40XL	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	RV60	72	72	-	-	-	-	72	72
	RV60L	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	RV60LS	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	RV130	72	72HD	-	-	-	-	72	90
	RV180-150S	72HD	90	-	-	-	-	90	90
	RV240-180	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	RV240-240	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	RP40	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
	RPI50	72HD	72HD	-	-	-	-	90	90
Stäubli	TX40	40	40	40	40	40	40	40	40
	TX60	40	40	40	40	40	40	40	40
	TX60 L	40	40	40	40	40	40	40	40
	TX90	40	40	40	40	40	40	40	40
	TX90 L	40	52	40	40	40	40	40	40
	TX90 XL	40	52	40	52	52	52	40	52
	TX200	72	72HD	72	72	72	90	72	72
	TX200L	72	72HD	72	90	90	90	72	72
	RX130 XL	52	52	52	52	-	-	52	52

* Verlängerte Wagenplatte erforderlich / chariot allongé nécessaire / carriage plate extension required

** Auf Anfrage/ sur demande / upon request

Type TM

Auswahltabelle

Tableau de sélection

Selection table

Roboter -Typen / Type de robots / Robot types

	Type	TM-F		TM-O-C		TM-O-W		TM-O-E	
		low	high	low	high	low	high	low	high
Stäubli	RX160	52	52	52	52	-	-	52	52
	RX160 L	52	52	52	52	-	-	52	52
	RX170	52	72	-	-	-	-	52	72
	RX170 L	52	72	-	-	-	-	52	72
	RX170 HP	72	72	-	-	-	-	52	72
	RX260	72HD	72HD	-	-	-	-	72	90
	RX260 L	72HD	90	-	-	-	-	72	90
	RXPaint I 30	52	52	52	52	-	-	52	52
	RXPaint I 60	52	52	52	52	-	-	52	52
	RXPaint I 60 L	52	52	52	52	-	-	52	52
	TXPlastics40	40	40	40	40	40	40	40	40
	TXPlastics60	40	40	40	40	40	40	40	40
	TXPlastics60 L	40	40	40	40	40	40	40	40
	TXPlastics90	40	40	40	40	40	40	40	40
	TXPlastics90 L	40	52	40	40	40	40	40	40
	TXPlastics90 XL	40	52	40	52	52	52	40	52
	RXPlastics I 60	52	52	52	52	-	-	52	52
	RXPlastics I 60 L	52	52	52	52	-	-	52	52
	TX40 CR	40	40	40	40	40	40	40	40
	TX60 CR/SCR	40	40	40	40	40	40	40	40
	TX60 L CR/SCR	40	40	40	40	40	40	40	40
	TX90 CR/SCR	40	40	40	40	40	40	40	40
	TX90 L CR/SCR	40	52	40	40	40	40	40	40
	TX90 XL CR/SCR	40	52	40	52	52	52	40	52
	RX130 XL CR	52	52	52	52	-	-	52	52
	RX160 CR	52	52	52	52	-	-	52	52
	RX160 L CR	52	52	52	52	-	-	52	52
	RX170 CR	52	72	-	-	-	-	52	72
	RX170 L CR	52	72	-	-	-	-	52	72
	RX 170 HP CR	72	72	-	-	-	-	52	72
	RX130 XL CR	52	72	52	72	-	-	52	52
	RX160 CR	52	52	52	52	-	-	52	52
	RX160 L CR	52	72	52	52	-	-	52	52
	RX170 CR	52	72	-	-	-	-	52	72
RX170 L CR	52	72	-	-	-	-	52	52	
RX 170 HP CR	72	72	-	-	-	-	52	72	

Anfrageformular

Haben wir ihr Interesse geweckt? Gerne nehmen wir ihre Anfrage entgegen.
Senden sie uns dazu bitte folgende Angaben zu.

Formular de demande

Vous êtes intéressé? Alors contactez-nous svp!
Veuillez inclure à votre demande d'offre les données suivantes:

Quotation sheet

Have we aroused your interest? We would be pleased to answer any questions. Please send the following information with your enquiry.

Roboter-Typ und -Nutzlast / Type et charge utile de robot / Robot type and load capacity

Dynamik, Geschwindigkeit und Beschleunigung / Dynamique, vitesse et accélération / Dynamic, speed and acceleration

Benötigter Verfahrensweg s_y / Plage de déplacement exigée s_y / Required working stroke s_y

Höhe der Roboterbasis ab Boden H / Height of robot base above the floor H / Height of the robot base from the floor H

Art der Verfahrachse / Type d'axe lineaire / Typ of Track Motion



**Boden / Fond / Floor



Hängend / Au plafond / Ceiling



Wand / Au mur / Wall



Aufgeständert / Élever / Elevated

**Natürlich haben wir auch bodengebundene Verfahrsachsen im Programm bitte konsultieren sie hierzu unseren MODLES Katalog (Nr. 01 I 2130).

**Il va de soi que notre gamme comprend aussi des axes de translation reliés au sol. Veuillez consulter notre catalogue de MODULES (Nr. 01 I 2130) à cet effet.

**Of course there are also floor Track Motions available, please see our MODULE catalog (Nr. 01 I 2130) for more informations.

Bitte senden Sie Ihre Anfrage an
Veuillez s'il vous plaît envoyer voutre demande à
Please send your request to

Company

Name, Surname

Adress

eMail

Telephone

GÜDEL AG
Industrie Nord
CH-4900 Langenthal
Switzerland
phone +41 62 916 91 91
fax +41 62 916 91 50
eMail info@ch.gudel.com
www.gudel.com

oder zu Ihrem lokalen GÜDEL Unternehmen.
or to your local GÜDEL company.
ou auprès de votre entreprise locale GÜDEL.

www.gudel.com
