

Portalroboter CLOOS QRC 350



Technische Daten

Arbeitsbereich max.	10'000 x 4'000 x 3'000 mm
Radius Roboterarm	Ø 4430 mm
Schweißverfahren	MAG / MIG / WIG
Wiederholgenauigkeit	+/- 0.1 mm
Achsen	2 x 6-achsiger Knickarmroboter
Tischtyp	2 x Dreh-Kipptisch inkl. 2 x Gegenlager
Tischbelastung 1/2	50 kN / 20 kN
Horizontalhub	14'000 mm
Vertikalhub	1'500 mm – 5'000 mm
Programmierung	Teachingverfahren

Allgemeine Informationen

Maschinentyp	Portalroboter CLOOS QRC 350
Baujahr	2017
Betriebsstunden Roboter 1	28'400 h
Betriebsstunden Roboter 2	27'400 h
Preis	VB, ab Platz
Verfügbarkeit	ab sofort
Weitere Bilder	auf Anfrage