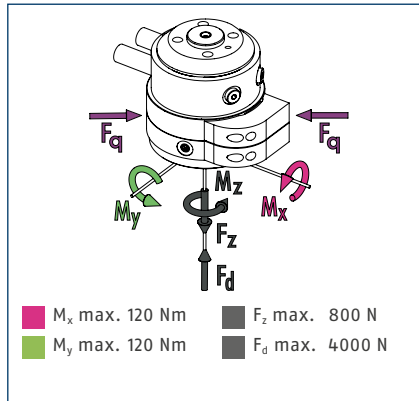


# DDF 2 040-1

Drehdurchführung für Roboter



## Kräfte und Momente



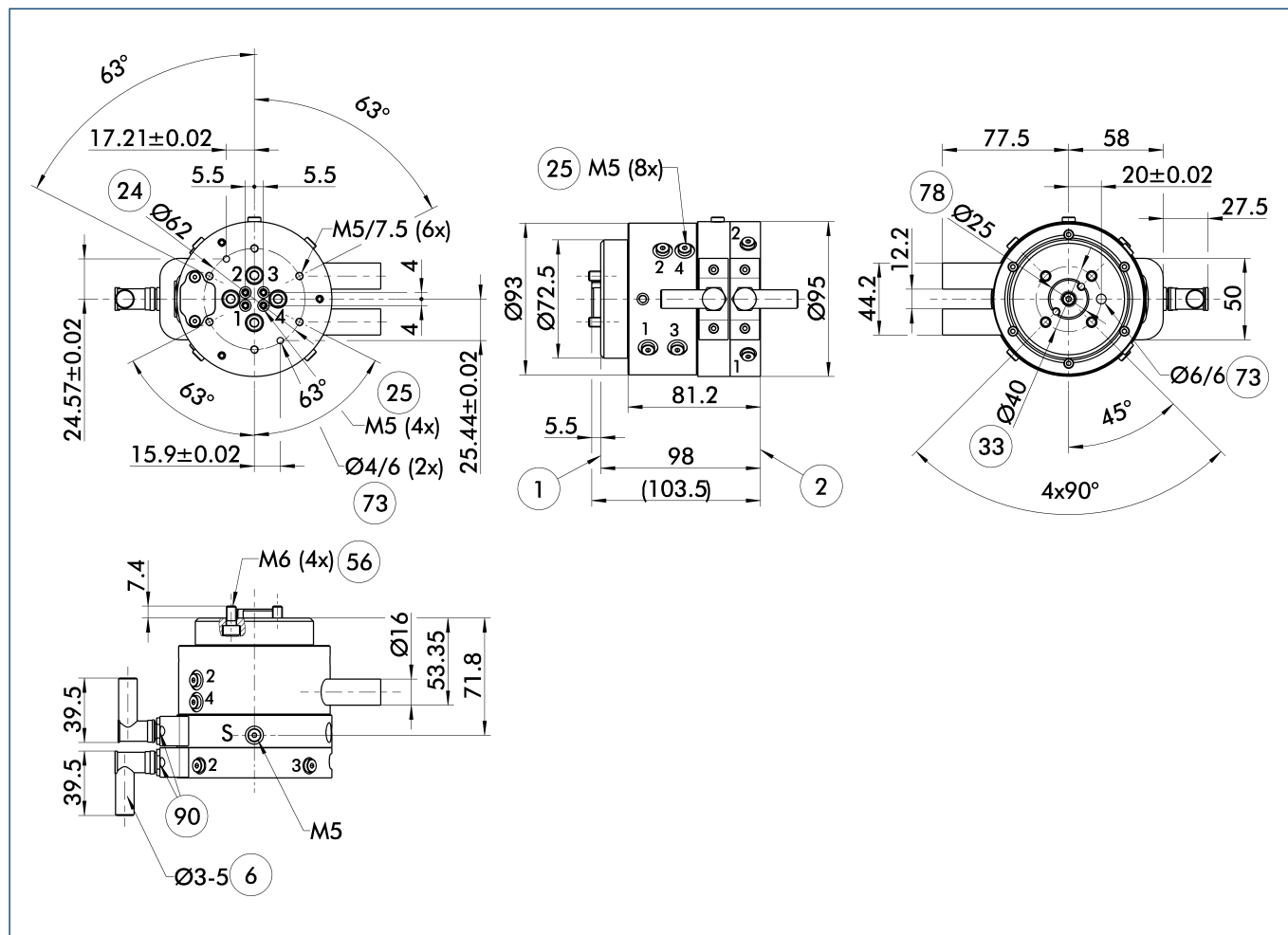
① Statische Kräfte und Momente, die auf die Drehdurchführung wirken können.

## Technische Daten

Bezeichnung		DDF 2-040-1-P4-E6
Ident.-Nr.		0323048
max. Handlinggewicht	[kg]	20
max. Drehzahl	[1/min]	110
max. Drehzahl	[°/s]	660
Dauerdrehmoment	[Nm]	3
Losdrehmoment	[Nm]	4.5
Drehbewegung	[°]	> 360
Anzahl Pneumatikdurchführungen		4
Luftanschlussgewinde		4x M5
Pneumatikdurchführung		
max. Druck pro Anschluss	[bar]	10
Durchflussmenge bei 6 bar (pro Kanal)	[l/min]	110
max. Luftdruck Sperrluft	[bar]	1
Anzahl Elektrodurchführungen		6
Spannung	[V]	60
Stromstärke	[A]	1
Eigenmasse	[kg]	2
Anschluss roboterseitig		ISO 9409-1-40-4-M6
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60
max. dynamisches Biegemoment $M_x^*$	[Nm]	55
max. dynamisches Biegemoment $M_y^*$	[Nm]	55
max. dynamisches Torsionsmoment $M_z^*$	[Nm]	45
max. Querkraft $F_q^*$	[N]	200

① \*Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), welche auf die Drehdurchführung wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

## Hauptansicht Version DDF 2 mit elektrischer und pneumatischer Durchführung



Die Hauptansicht zeigt die DDF 2 ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen aber mit Pneumatik- und Elektrodurchführungen inkl. roboter- und werkzeugseitigen Kabelsteckern. Diese sind im Lieferumfang enthalten.

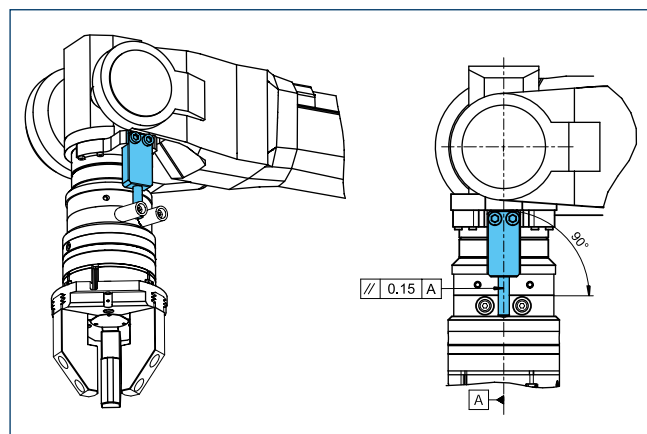
S Sperrluftanschluss

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑥ Verwendbarer Kabeldurchmesser
- ②④ Lochkreis

②⑤ Pneumatikdurchführungen

- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Kabelstecker / -buchse im Beipack enthalten

## Montagehinweis

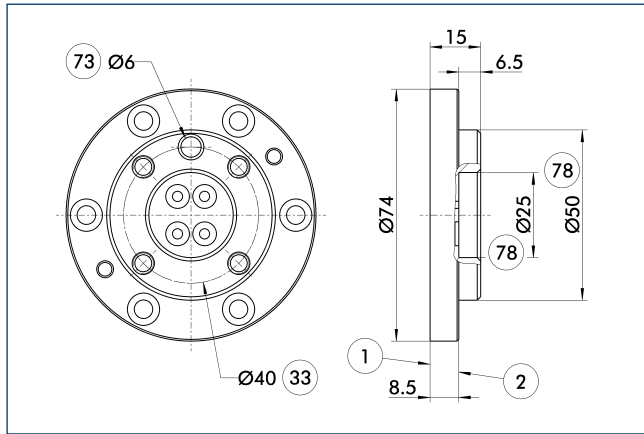


Gestaltungshinweis für die kundenseitige Momentenabstützung

# DDF 2 040-1

Drehdurchführung für Roboter

## Adapterplatten DDF 2-040-1-T

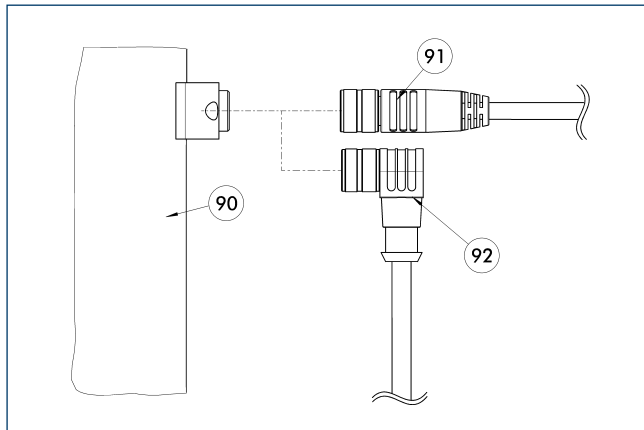


- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung

Werkzeugseitige Adapterplatte mit ISO 9409 Anschraubbild.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Höhe
		[mm]
Werkzeugseitig		
A-DDF 2-040-T	0323221	15

## Kabelstecker / Kabelverlängerung



- ⑨① Anschlussstelle Komponente
- ⑨② Kabel mit gewinkelttem Anschluss
- ⑨① Kabel mit geradem Anschluss

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge	Anschlussschalt-schrank-seitig
		[m]	
Roboterseitig			
KA-BW9-L7P-0200	0323001	2	offene Litze
KA-BW9-L7P-0500	0323003	5	offene Litze
Werkzeugseitig			
KA-SW9-L7P-0200	0323002	2	offene Litze
KA-SW9-L7P-0500	0323004	5	offene Litze

① BG steht für ein Anschlusskabel mit einer geraden Buchse und BW für eine gewinkelte Buchse.

