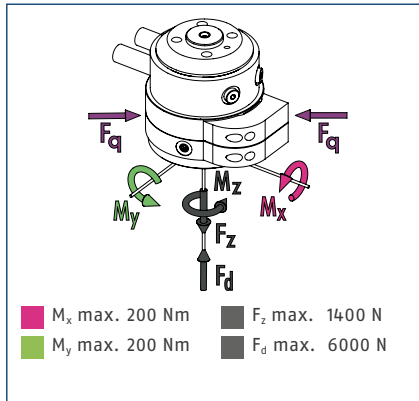


DDF 2 063

Drehdurchführung für Roboter

Kräfte und Momente



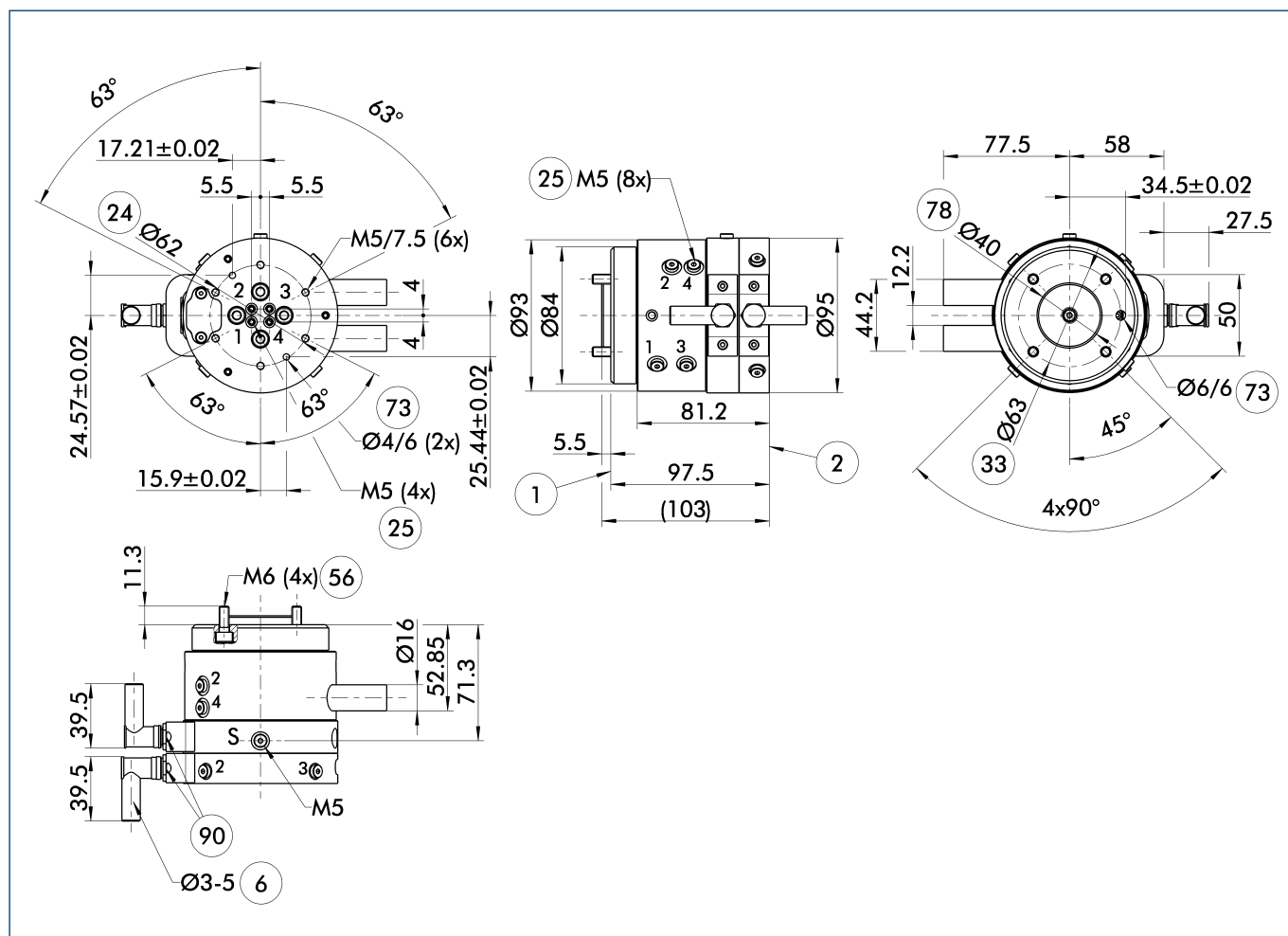
① Statische Kräfte und Momente, die auf die Drehdurchführung wirken können.

Technische Daten

Bezeichnung		DDF 2-063-P4-E6	DDF 2-063-P4	DDF 2-063-E6
Ident.-Nr.		0323068	0323069	0323070
max. Handlinggewicht	[kg]	35	35	35
max. Drehzahl	[1/min]	110	110	110
max. Drehzahl	[°/s]	660	660	660
Dauerdrehmoment	[Nm]	3	3	2
Losdrehmoment	[Nm]	4.5	4.5	2.5
Drehbewegung	[°]	> 360	> 360	> 360
Anzahl Pneumatikdurchführungen		4	4	
Luftanschlussgewinde		4x M5	4x M5	
Pneumatikdurchführung				
max. Druck pro Anschluss	[bar]	10	10	
Durchflussmenge bei 6 bar (pro Kanal)	[l/min]	110	110	
max. Luftdruck Sperrluft	[bar]	1	1	1
Anzahl Elektrodurchführungen		6		6
Spannung	[V]	60		60
Stromstärke	[A]	1		1
Eigenmasse	[kg]	2.2	1.95	0.95
Anschluss roboterseitig		ISO 9409-1-63-4-M6	ISO 9409-1-63-4-M6	ISO 9409-1-63-4-M6
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60	5/60
max. dynamisches Biegemoment M_x^*	[Nm]	85	85	85
max. dynamisches Biegemoment M_y^*	[Nm]	85	85	85
max. dynamisches Torsionsmoment M_z^*	[Nm]	60	60	60
max. Querkraft F_q^*	[N]	350	350	350

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



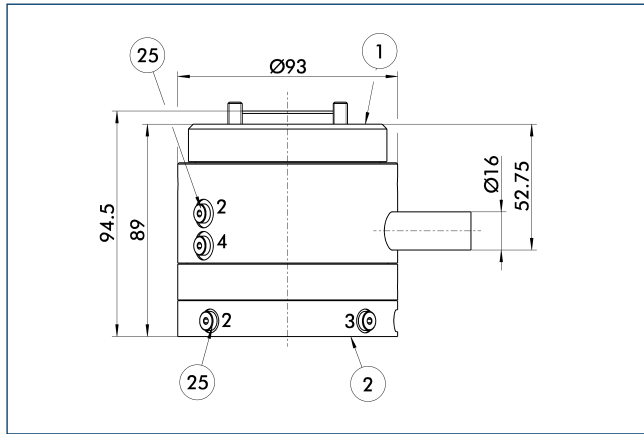
Die Hauptansicht zeigt die DDF 2 ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen aber mit Pneumatik- und Elektrodurchführungen inkl. roboter- und werkzeugseitigen Kabelsteckern. Diese sind im Lieferumfang enthalten.

- | | |
|---------------------------------|--|
| 5 Sperrluftanschluss | 25 Pneumatikdurchführungen |
| 1 Anschluss roboterseitig | 33 Lochkreis DIN ISO-9409 |
| 2 Anschluss werkzeugseitig | 56 Im Lieferumfang enthalten |
| 6 Verwendbarer Kabeldurchmesser | 73 Passung für Zentrierstift |
| 24 Lochkreis | 78 Passung für Zentrierung |
| | 90 Kabelstecker / -buchse im Beipack enthalten |

DDF 2 063

Drehdurchführung für Roboter

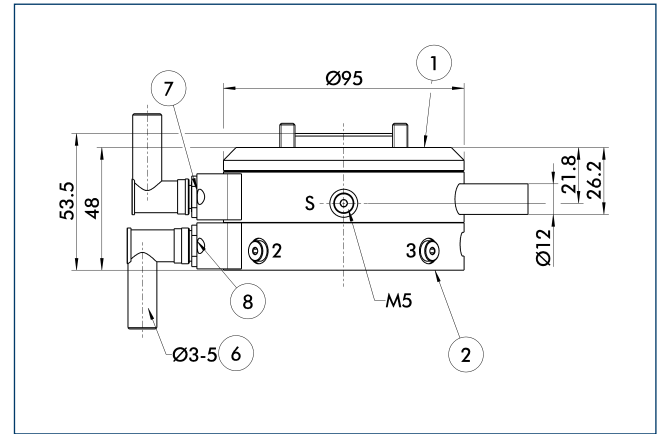
Version DDF 2 mit rein pneumatischer Durchführung



- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ②⑤ Pneumatikdurchführungen

Maßänderung bei der Version mit „rein pneumatischer Durchführung“

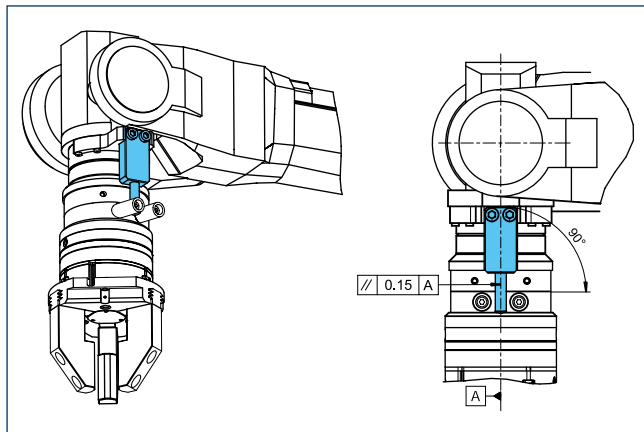
Version DDF 2 mit rein elektrischer Durchführung



- S Sperrluftanschluss
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑥ Verwendbarer Kabeldurchmesser
- ⑦ Kabelbuchse im Beipack
- ⑧ Kabelstecker im Beipack

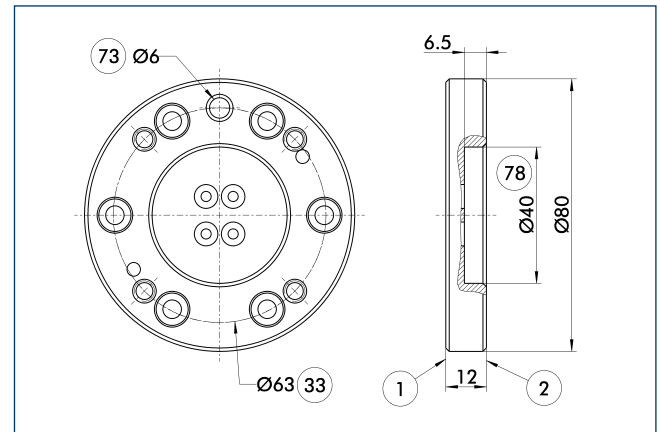
Maßänderung bei der Version mit „rein elektrischer Durchführung“.

Montagehinweis



Gestaltungshinweis für die kundenseitige Momentenabstützung

Adapterplatten DDF 2-063-T

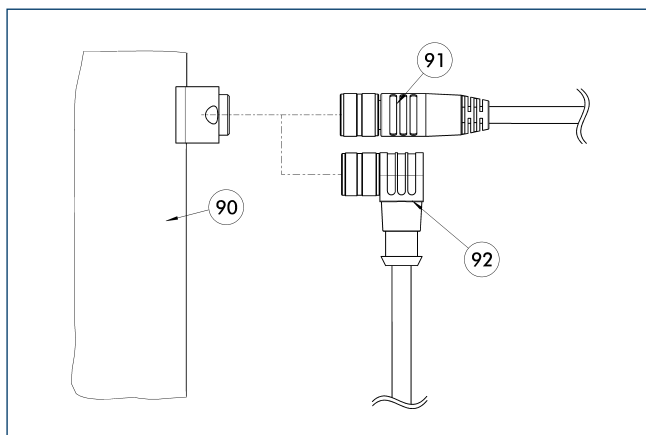


- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung

Werkzeugseitige Adapterplatte mit ISO 9409 Anschraubbild.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Höhe [mm]
Werkzeugseitig		
A-DDF 2-063-T	0323223	12

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Anschlussstelle Komponente
 91 Kabel mit geradem Anschluss
 92 Kabel mit gewinkeltm Anschluss

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge	Anschluss schalt- 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.