

# ROBODRILL $\alpha$ -D21LiB5Adv Mechanische Spezifikation



## Robodrill $\alpha$ -D21LiB5Adv

Verfahrweg X/Y/Z [mm]	700 x 400 x 400
Max. Werkzeuglänge (0–24,000 rpm) [mm]	250
Tischgröße [mm]	850 x 410
Max. Tischbelastung [kg]	300
Max. Werkzeuggewicht (0–24,000 min <sup>-1</sup> ) [kg]	4
Distanz vom Spindelkopf bis zum Tisch (mit 100 mm Ständererhöhung)	180–580
Steuerung	31i-B5
Spindeldrehzahl (min <sup>-1</sup> )	10000   24000
Spindelbelastung 10,000 min <sup>-1</sup> (1 min) [Nm   kW]	80   14.2
Spindelbelastung 10,000 min <sup>-1</sup> (Dauerbetrieb) [Nm   kW]	13.6   4
Spindelbelastung 24,000 min <sup>-1</sup> (1 min) [Nm   kW]	35   26
Spindelbelastung 24,000 min <sup>-1</sup> (Dauerbetrieb) [Nm   kW]	7.5   5.5
Eilgang in allen Achsen [m/min]	54
Beschleunigung X/Y/Z [G] (100kg Tischbelastung, 2kg-Werkzeug)	1.4/1.0/1.6
Anzahl der Werkzeuge	21
Werkzeugwechselzeit (2 kg-Werkzeug) (Span zu Span) [s]	1,3
Gewindeschneiden 10,000 min <sup>-1</sup> [min <sup>-1</sup> ]	6000
Gewindeschneiden 24,000 min <sup>-1</sup> [min <sup>-1</sup> ]	8000
Programmierbare Vorschubgeschwindigkeit [mm/min]	30000
Spindelaufnahme BT30/SK30 DIN 69871A	●
Spindelaufnahme BBT30	○
Positioniergenauigkeit ISO 230-2 [mm]	0,006
Wiederholgenauigkeit ISO 230-2 [mm]	+/- 0.002
Luftdruckverbrauch [L/min   Mpa]	150   0.35–0.55
Maschinengewicht/mit DDR-T [t]	2.1/2.3
Max. Werkzeugdurchmesser [mm]	80

- Nicht verfügbar    ● Verfügbar    ○ Optional