

# Robotertechnik

Blatt:  
Datum:

## DOBOT Magician

*Technische Daten:*

Max. Reichweite

Achsen

Positioniergenauigkeit

Nutzlast

Greifer Kraft

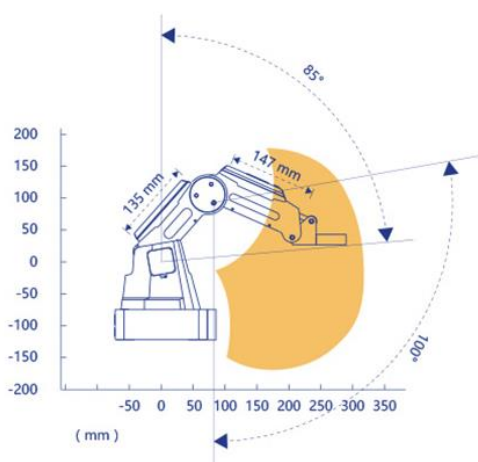
Sauger, Druck



### Achsbewegungen

Gelenk 1	-135° bis +135°	bis 320° / s bei 250g Last	A
Gelenk 2	0° bis +85°	bis 320° / s	B
Gelenk 3	-10° bis +95°	bis 320° / s	C
Gelenk 4	+90° bis -90°	bis 480° / s	D

Front View



Top View

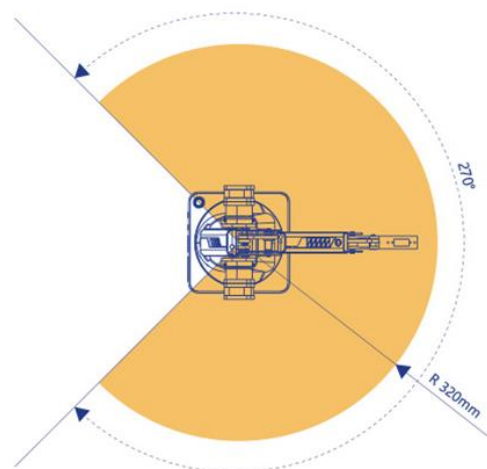


Abb.: B. Vahlsing