



HELUDATA® ROBOFLEX® 2001 3x0,34 QMM / 25462 CE

TECHNISCHE DATEN

PUR-Roboterleitung in Anlehnung an DIN VDE 0250, DIN VDE 0285-525-1 / DIN EN 50525-1

| | |
|------------------------------------|--------------------------------------------------------|
| Temperaturbereich | bewegt -30°C bis +90°C nicht bewegt -40°C bis +90°C |
| Betriebsspitzenspannung | 350 V (nicht für Starkstrom- installationszwecke) |
| Prüfspannung Ader/Ader | 1500 V |
| Betriebskapazität Ader/Ader | bei 800 Hz, ca. 100 pF/m |
| Induktivität | ca. 0,69 mH/km |
| Mindestbiegeradius | bewegt 7,5x Außen-Ø nicht bewegt 4x Außen-Ø |

AUFBAU

- Cu-Litze blank, feinstdrähtig
- Litzenaufbau:
0,25 mm²: ca. 19 x 0,13 mm
0,34 mm²: ca. 19 x 0,15 mm
- Aderisolation: PP
- Aderkennzeichnung nach DIN 47100, farbig
- x = ohne Schutzleiter
- Verseilung:
2 - 7 adrig: Adern mit optimal abgestimmter Schlaglänge in einer Lage verseilt
12 - 25 adrig: Adern mit optimal abgestimmten Schlaglängen in Bündeln verseilt; Bündel gemeinsam um einen zugfesten Kern verseilt
- Je nach Abmessung: Kernfüller oder Bündel mit PTFE-Bewicklung
- Vliesbewicklung
- Außenmantel: Spezial-Vollpolyurethan nach DIN VDE 0207-363-10-2 / DIN EN 50363-10-2 (Mischungstyp TMPU)
- Mantelfarbe: schwarz (RAL 9005)

| Art.-Nr. | Aderzahl x Nennquerschnitt mm ² | ca. AWG | Außen-Ø ca. mm | Cu-Zahl per km | Gewicht ca. kg/km |
|----------|--------------------------------------------|---------|----------------|----------------|-------------------|
| 25459 | 7 x 0,25 | 24 | 5,4 | 16,8 | 48,0 |
| 25439 | 12 x 0,25 | 24 | 7,6 | 28,8 | 71,0 |
| 25460 | 25 x 0,25 | 24 | 10,6 | 60,0 | 143,0 |
| 25461 | 2 x 0,34 | 22 | 4,0 | 6,6 | 28,0 |

- Längenmarkierung: in Meter

EIGENSCHAFTEN

- beständig gegen: Öl, UV-Strahlung, Ozon, Sauerstoff, Witterungseinflüsse, Hydrolyse, Mikroben, Kühlmittel, Hydraulikflüssigkeiten, Säuren, Laugen, Fette, Meer- und Gebrauchswasser
- hoch abriebfest, kerbfest, reißfest, schnittfest, verschleißfest, adhäsionsarm
- glatte, hochwertige Aderisolation unterstützt Gleitbewegung und gewährleistet in Verbindung mit speziellem Verseilschlag lange Lebensdauer bei kombinierter Biege- und Torsionsbeanspruchung
- zur Verwendung im Freien
- torsionsfähig
- Torsionsparameter
Torsionsbeanspruchung bis +/- 360 °/m: 10 Mio. Zyklen (min.)

PRÜFUNGEN

- flammwidrig nach DIN VDE 0482-332-1-2 / DIN EN 60332-1-2 / IEC 60332-1-2
- ölbeständig nach DIN VDE 0473-811-404 / DIN EN 60811-404 / IEC 60811-404
- UV-beständig nach DIN EN ISO 4892-2
- witterungsbeständig nach DIN EN ISO 4892-2

VERWENDUNG

Diese Roboterleitung ist speziell für Torsions- und Biegebeanspruchungen in Industrierobotern und Handlingsgeräten ausgelegt.

HINWEISE

- der Leiter ist metrisch (mm²) aufgebaut, AWG-Angaben sind angenähert und dienen nur der Orientierung

| Art.-Nr. | Aderzahl x Nennquerschnitt mm ² | ca. AWG | Außen-Ø ca. mm | Cu-Zahl per km | Gewicht ca. kg/km |
|----------|--------------------------------------------|---------|----------------|----------------|-------------------|
| 25462 | 3 x 0,34 | 22 | 4,0 | 9,8 | 34,0 |
| 25440 | 7 x 0,34 | 22 | 5,7 | 22,8 | 51,0 |
| 25449 | 12 x 0,34 | 22 | 8,3 | 39,2 | 69,0 |