



HELUCONTROL® ROBOFLEX® 2001-D 3G1 QMM / 705462 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
Nennspannung	AC U ₀ /U 300/500 V
Prüfspannung Ader/Ader	3000 V
Mindestbiegeradius	bewegt 7,5x Außen-Ø nicht bewegt 4x Außen-Ø

AUFBAU

- Cu-Litze blank, feinstdrähtig nach DIN VDE 0295 Kl. 6 / IEC 60228 cl. 6
- Aderisolation: PP
- Aderkennzeichnung nach DIN VDE 0293-334, schwarze Adern mit fortlaufenden, weißen Ziffern
- G = mit Schutzleiter GN-GE, x = ohne Schutzleiter
- Verseilung:
3 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
- PTFE- und Vliesbewicklung
- Abschirmung: Umlegung aus verzinnnten Cu-Drähten, Bedeckung ca. 90%
- Vliesbewicklung
- Außenmantel: Spezial-Vollpolyurethan nach DIN VDE 0207-363-10-2 / DIN EN 50363-10-2 (Mischungstyp T MPU)
- Mantelfarbe: schwarz (RAL 9005)
- Längenmarkierung: in Meter

EIGENSCHAFTEN

- beständig gegen: Öl, UV-Strahlung, Ozon, Sauerstoff, Witterungseinflüsse, Hydrolyse, Mikroben, Kühlmittel, Hydraulikflüssigkeiten, Säuren, Laugen, Fette, Meer- und Gebrauchtwasser
- 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 +/- 180 °/m: 5 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. EMV = Elektromagnetische Verträglichkeit; um die EMV-Eigenschaften zu optimieren, empfehlen wir eine beidseitige und großflächige Rundumkontaktierung des D-Schirmes.

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
25497	12 G 0,5	20	11,2	117,0	175,0
25498	18 G 0,5	20	13,6	160,0	231,0
25499	25 G 0,5	20	14,8	255,0	347,0
25500	12 G 0,75	19	11,8	155,0	220,0
25501	18 G 0,75	19	15,0	210,0	305,0
25502	25 G 0,75	19	16,6	275,0	415,0
705462	3 G 1	18	6,3	76,0	90,0

Art.-Nr.	Aderzahl x Nennquerschnitt mm ²	ca. AWG	Außen-Ø ca. mm	Cu-Zahl per km	Gewicht ca. kg/km
25503	12 G 1	18	13,0	190,0	265,0
25504	18 G 1	18	16,1	245,0	390,0
25505	25 G 1	18	18,1	345,0	540,0
25506	12 G 1,5	16	16,2	260,0	345,0
25507	18 G 1,5	16	20,3	370,0	485,0
25508	25 G 1,5	16	22,5	498,0	710,0