

High Performance		Pick-Performance (reference values) [cycles per minute] (excluding Pick - and Place - Time)			
Robot Size	Payload (gripper+product) [kg]	Path [mm]			
		25 x 305 x 25	70 x 400 x 70	90 x 700 x 90	110 x 1300 x 110
600	0,1	245	190	-	-
	1	205	165	-	-
	3	150	130	-	-
	5	125	105	-	-
	10	90	85	-	-
	15	72	68	-	-
800	0,1	235	185	-	-
	1	195	160	-	-
	3	145	125	-	-
	5	120	100	-	-
	10	88	84	-	-
	15	68	64	-	-
1000	0,1	220	180	145	-
	1	190	155	130	-
	3	140	120	100	-
	5	118	98	85	-
	10	86	82	65	-
	15	65	60	52	-
1200	0,1	200	175	135	-
	1	180	150	120	-
	3	130	118	95	-
	5	115	95	82	-
	10	85	80	62	-
	15	62	55	48	-
1400	0,1	190	165	130	-
	1	155	145	115	-
	3	125	115	90	-
	5	105	98	75	-
	10	84	76	60	-
	15	60	62	44	-
1600	0,1	170	150	110	80
	1	140	135	100	70
	3	115	110	80	60
	5	105	95	70	50
	10	80	70	55	40
	15	58	58	40	25

Definition Path - e.g: 25 x 305 x 25

