

## DuoPod RV2-1000-40kg

**Artikelnummer:** A\_00093-01

### **Schmierstoff-Variante:** Synthetische Schmierstoffe



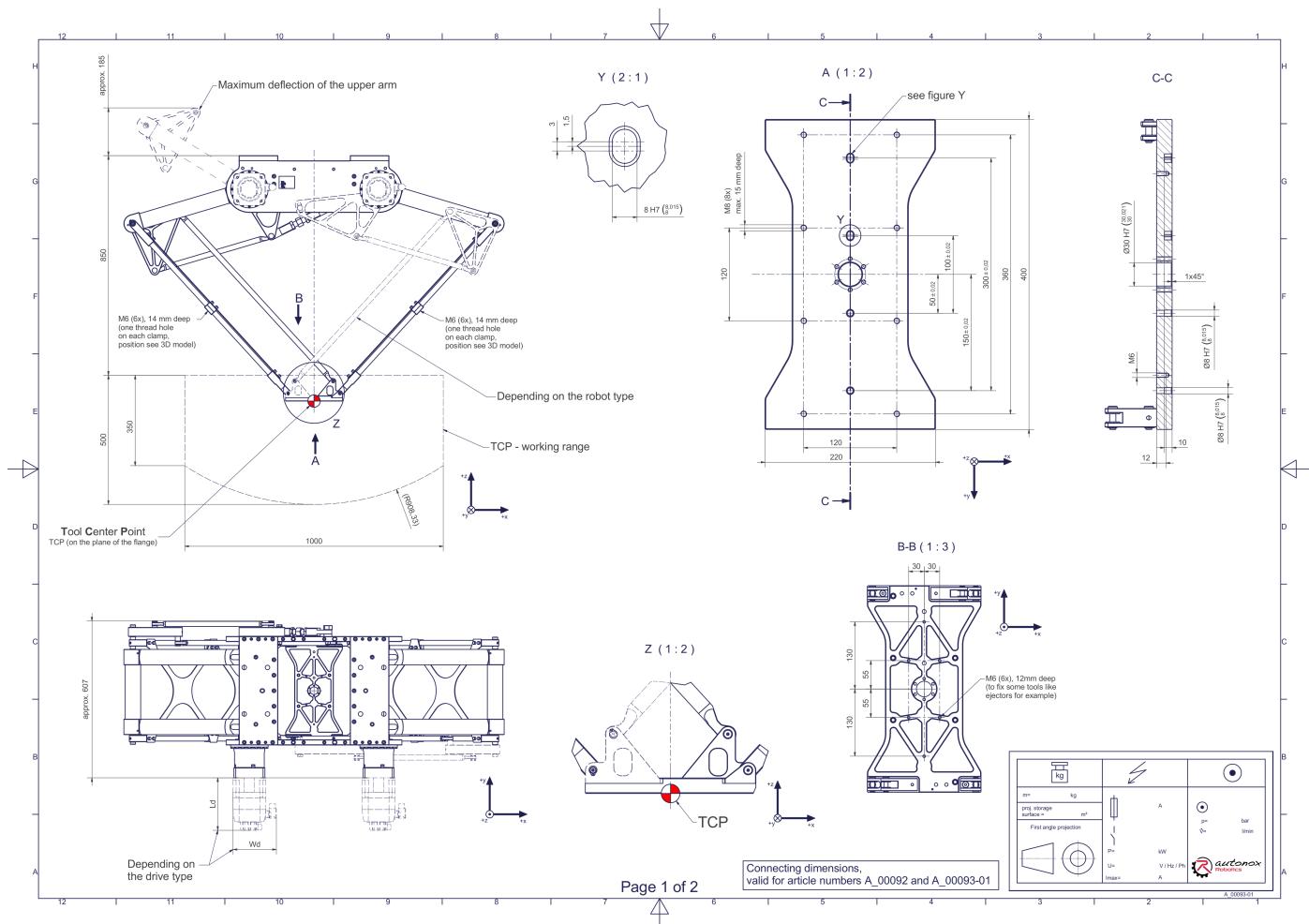
## **Beschreibung:**

Dieser Roboter typ basiert auf dem Prinzip der parallelen Kinematik. Alle Antriebe sind ortsfest am Roboterkopf montiert. Motorkabel werden nicht bewegt. Der Roboter hat zwei (2) translatorische Freiheitsgrade.

### Lieferumfang:

Robotermechanik inkl. Getriebe, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

## Anschlussmaße:



**Downloads:** [Anschlussmaße \(PDF\)](#) [3D Modell \(STP\)](#) [3D Modell \(PDE\)](#)

Wir verweisen auf unsere [AGB](#) und [Nutzungsbedingungen](#).

**Technische Daten:**

<b>Verwendungsbereich</b>	Standard (nicht hygienisch)
<b>Kinematik</b>	Parallel
<b>Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)</b>	2
<b>Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)</b>	0
<b>Nenntraglast [kg lbs] *</b>	40   88.2
<b>Arbeitsbereichs-Breite [mm in]</b>	1000   39.4
<b>Arbeitshöhe außen [mm in]</b>	350   13.8
<b>Arbeitshöhe Mitte [mm in]</b>	500   19.7
<b>Lagertyp der Armgelenke</b>	Wälzlager
<b>Schmierstoffe der Lagerstellen</b>	Synthetisch
<b>Schmierstoffe der Getriebe</b>	Synthetisch
<b>Reinigung</b>	Kein Hochdruck
<b>Umgebungstemperatur [°C °F]</b>	0 bis +40   +32 bis +104
<b>Relative Luftfeuchtigkeit [%]</b>	95 (kondensationsfrei)
<b>Einbaulage</b>	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
<b>Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]</b>	68,5   151.0

\* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenntraglast bezogen auf eine Nennleistung) und können in der Praxis je nach Applikation (Werkzeugdaten, Lastabstände, Reduzierung (teilweise) der Nennleistung bei Verwendung lebensmitteltauglicher Schmierstoffe, ...) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.