ttps://autonoxfinder.com/de/DuoPod-RVE2-ATS-900-40kg/A-00095.01-ATS-Y-base

Download-Datum: 08.12.2025 Download-Uhrzeit: 02:06 UTC

DuoPod RVE2-ATS-900-40kg

Artikelnummer: A_00095.01-ATS/+Y_base



Beschreibung:

Dieser Robotertyp 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. Die Artikelnummer-Erweiterung '

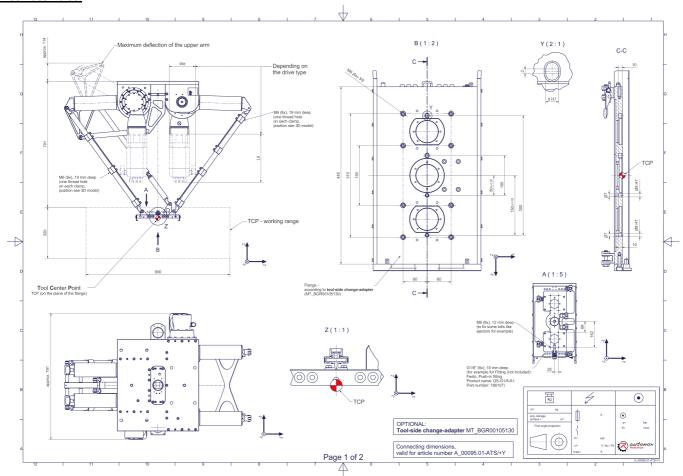
ATS/+Y:

'kennzeichnet die Fügerichtung des integrierten Werkzeugwechselsystems (siehe Produktbilder).

Lieferumfang:

 $Roboter mechanik\ in kl.\ Getriebe,\ Servomotor-Adapter,\ Gewinde-Schutzkappen,\ Transport-\ und\ Verpackungsanleitung$

Anschlussmaße:



Downloads: Anschlussmaße (PDF) 3D Modell (STP) 3D Modell (PDF)



Produkt-Datenblatt

Download-Datum: 08.12.2025 Download-Uhrzeit: 02:06 UTC

https://autonoxfinder.com/de/DuoPod-RVE2-ATS-900-40kg/A-00095.01-ATS-Y-base

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	2
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	0
Nenntraglast [kg lbs] *	40 88.2
Arbeitsbereichs-Breite [mm in]	900 35.4
Arbeitshöhe außen [mm in]	320 12.6
Manuelles Werkzeugwechsel-System ATS	6fache Medienübertragung (Druckluft 6 bar 87.0 psi / Vakuum -850 mbar -12.3 psi / kleinster Innendurchmesser 6 mm 0.24 in)
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Synthetisch
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
Reinigung	Kein Hochdruck
Umgebungstemperatur [°C °F]	0 bis +40 +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)

^{*} 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.