Download-Datum: 23.10.2025 Download-Uhrzeit: 07:23 UTC

HHD DuoPod RVS3-T1-400-12kg

Artikelnummer: A_00099-T1-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



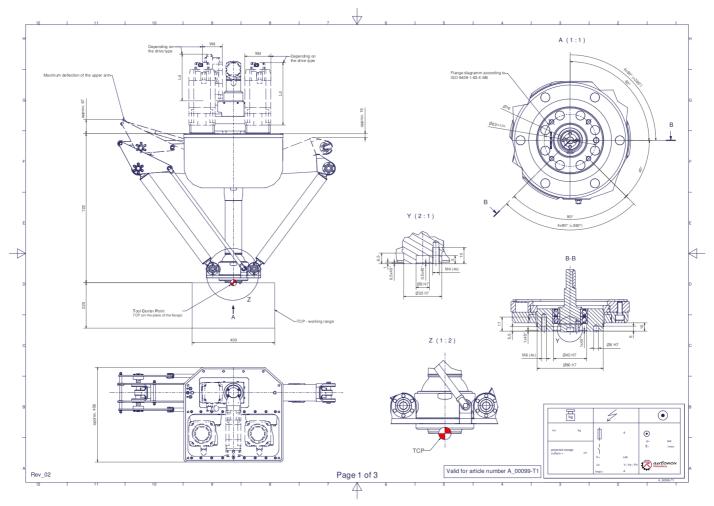
Beschreibung:

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 und einen (1) rotatorischen Freiheitsgrad(e).

Lieferumfang:

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

Anschlussmaße:



<u>Downloads:</u> Anschlussmaße (PDF) <u>3D Modell (STP)</u> <u>3D Modell (PDF)</u>



Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00099-T1-F0

Download-Datum: 23.10.2025 Download-Uhrzeit: 07:23 UTC

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Hygienisch 'HHD'
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	2
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	1
Nenntraglast [kg lbs] *	12 26.5
Arbeitsbereichs-Breite [mm in]	400 15.7
Arbeitshöhe außen [mm in]	220 8.7
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	110 973.6
Nenndrehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	110 973.6
Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	260
Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	160
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	13,1 115.9
Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	13,1 115.9
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	450
Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	300
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (FO)
Reinigung	Bis 28 bar 406 psi Hochdruck
Schutzklasse	IP69K
Umgebungstemperatur [°C °F]	0 bis +40 +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	146 321.9

^{*} 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.