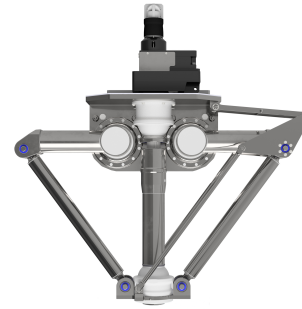


HHD DuoPod RVS3-T1-400-12kg

Artikelnummer: A_00099-T1

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



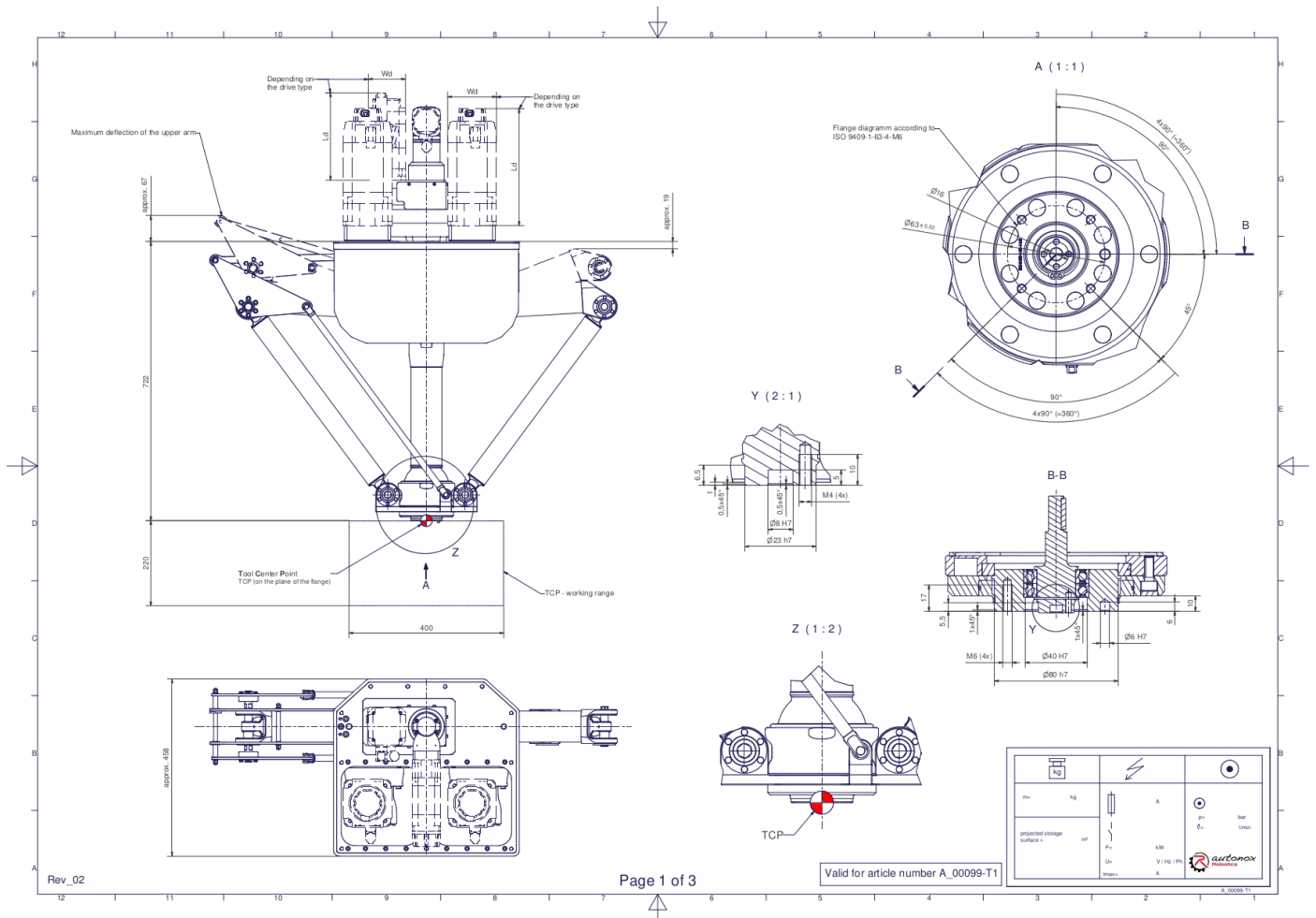
Beschreibung:

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:



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

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

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
Nennmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	110 973.6
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	260
Nennzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	160
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	13,1 115.9
Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	13,1 115.9
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	450
Nennzahl 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	Synthetisch
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.

Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00021815-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 4 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z	MT_WST00064258-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Werkzeugbetätigung T/TS1	MT_BGR00013360-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)