Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 06:06 UTC

### DuoPod RVS3Y-T1-1250-6kg

Artikelnummer: A\_00902-T1

**Schmierstoff-Variante:** Synthetische Schmierstoffe



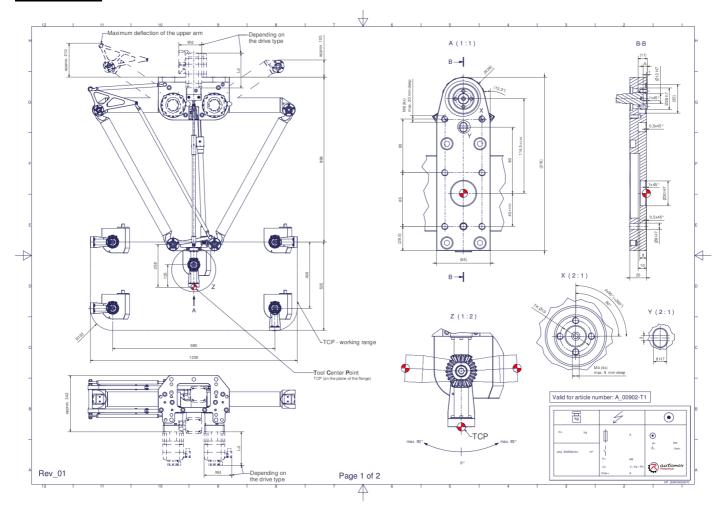
### **Beschreibung:**

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).

#### <u>Lieferumfang</u>

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

### Anschlussmaße:



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



## Produkt-Datenblatt <a href="https://autonoxfinder.com/de/A\_00902-T1">https://autonoxfinder.com/de/A\_00902-T1</a>

Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 06:06 UTC

### **Technische Daten:**

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	2
Rotatorische Freiheitsgrade $(\alpha,\beta,\gamma)$	1
Nenntraglast [kg lbs] *	6   13.2
Arbeitsbereichs-Breite [mm in]	1250   49.2
Arbeitshöhe außen [mm in]	400   15.7
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	535   21.1
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Max. Drehmoment der Rotation $\beta$ um $Y$ am Abtrieb [Nm $ $ in.lbs]	135   1194.9
Nenndrehmoment der Rotation $\beta$ um Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	135   1194.9
Max. Drehzahl der Rotation β um Y am Abtrieb [1/min]	77
Nenndrehzahl der Rotation β um Y am Abtrieb [1/min]	77
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	5,5   48.7
Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	5,5   48.7
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	800
Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	800
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
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)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	68   149.9

<sup>\*</sup> 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.



# Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A\_00902-T1

Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 06:06 UTC

### **Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:**

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00017292-U-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)