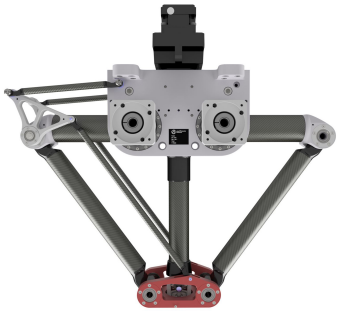
# DuoPod RVS3-T1-600-12kg



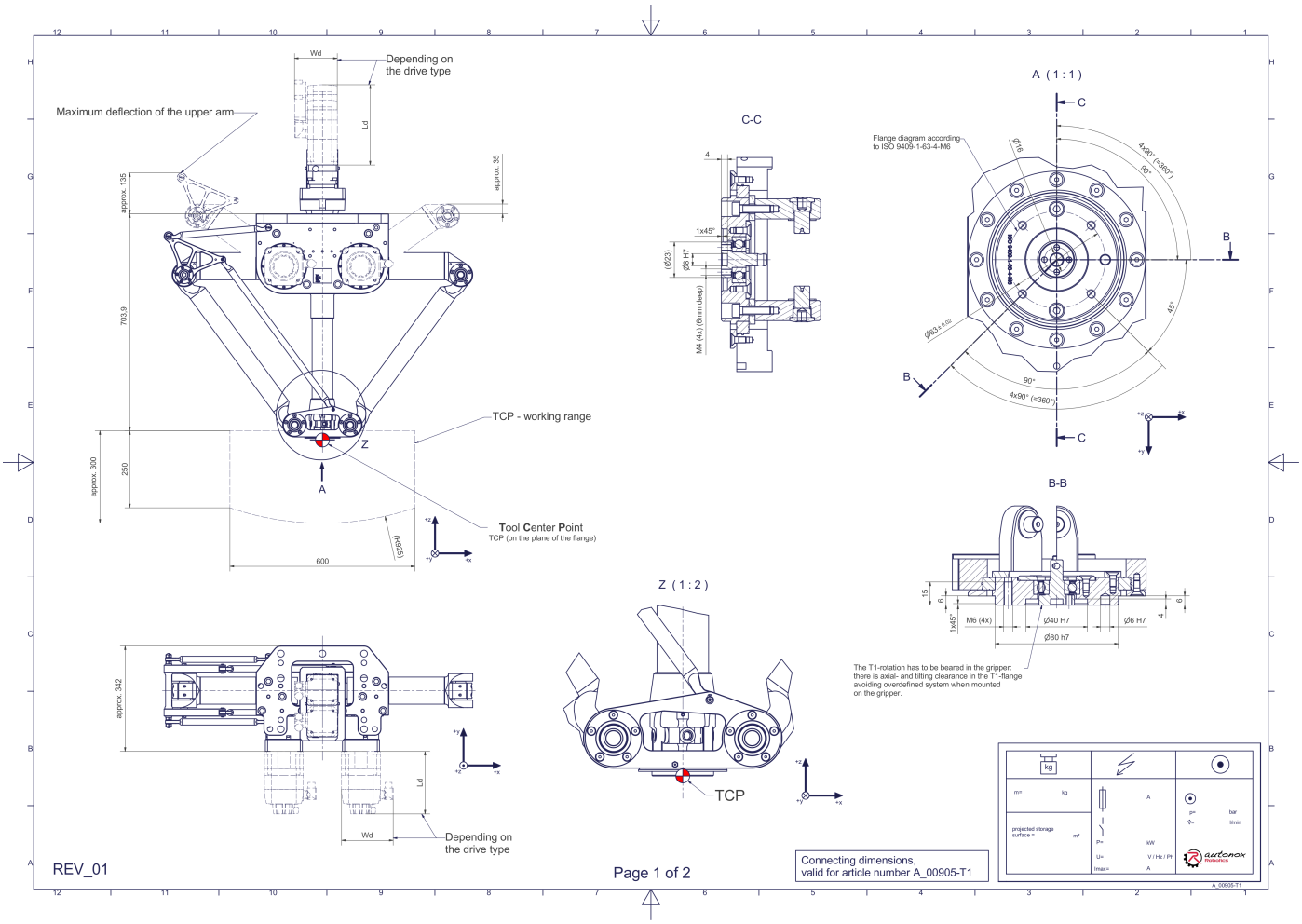
**Artikelnummer:** A_00905-T1

**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, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

**Anschlussmaße:**




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

**Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.**

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

## Technische Daten:

| | |
|---|---|
| **Verwendungsbereich** | Standard (nicht hygienisch) |
| **Kinematik** | Parallel |
| **Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)** | 2 |
| **Rotatorische Freiheitsgrade (α,ß,γ)** | 1 |
| **Nenntraglast [kg\|lbs] *** | 12 \| 26.5 |
| **Arbeitsbereichs-Breite [mm\|in]** | 600 \| 23.6 |
| **Arbeitshöhe außen [mm\|in]** | 250 \| 9.8 |
| **Arbeitshöhe Mitte [mm\|in]** | 300 \| 11.8 |
| **Abtriebsform der Werkzeugbetätigung** | Flansch (T) |
| **Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))** | 1 |
| **Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm\|in.lbs]** | 40 \| 354.0 |
| **Nenndrehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm\|in.lbs]** | 40 \| 354.0 |
| **Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]** | 260 |
| **Nenndrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]** | 160 |
| **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 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]** | 69 \| 152.1 |

* 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.

**Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.**

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

**Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:**

| Funktion | Artikelnummer | Dokument |
|---|---|---|
| Antrieb der Oberarme | MT_BGR00017292-U-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |
| Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z | MT_WST00064258-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF) |

**Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.**
© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com