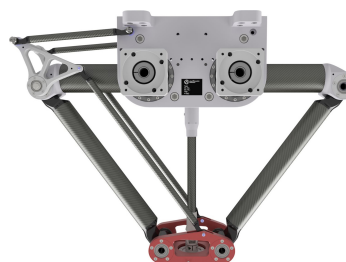


## DuoPod RVS3-600-12kg

Artikelnummer: A\_00905

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



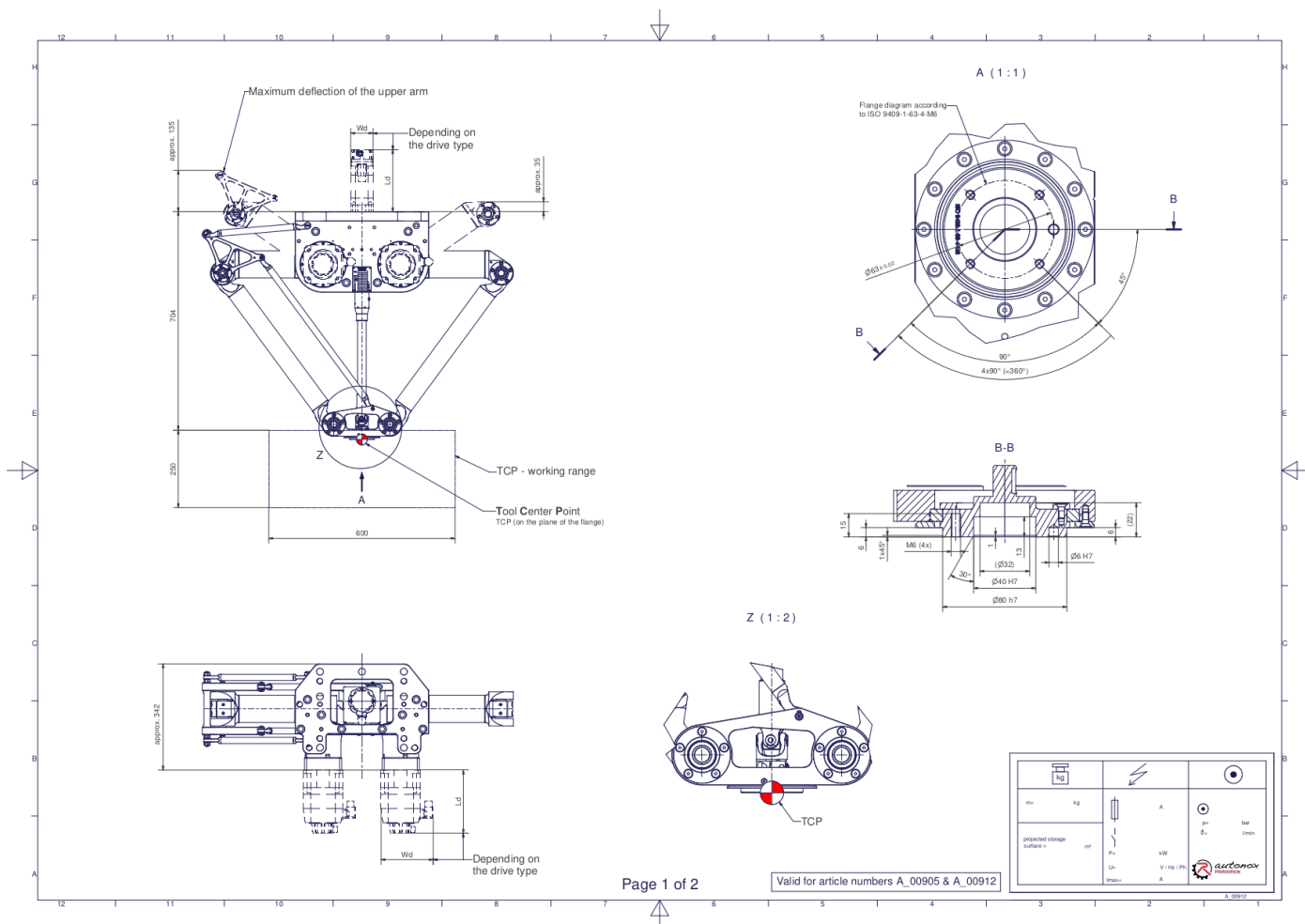
### Beschreibung:

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](#), [Nutzungsbedingungen](#) und [Rechtliche Hinweise](#)

**Technische Daten:**

Verwendungsbereich	Standard Design
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	2
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	1
Nenntraglast [kg] *	12
Arbeitsbereichs-Breite [mm]	600
Arbeitshöhe außen [mm]	250
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm]	26,8
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm]	26,8
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	375
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	200
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Synthetisch
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
Reinigung	Kein Hochdruck
Umgebungstemperatur [°C]	0 bis +40
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)

\* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben und können in der Praxis je nach Applikation (Werkzeugdaten, Lastabstände, ....) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.