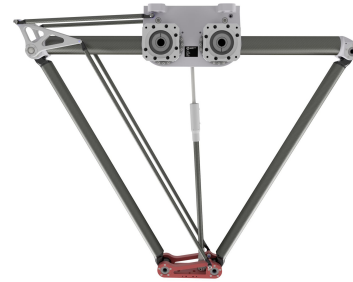


## DuoPod RVS2-T1-1400-80kg

Artikelnummer: A\_00910-T1-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



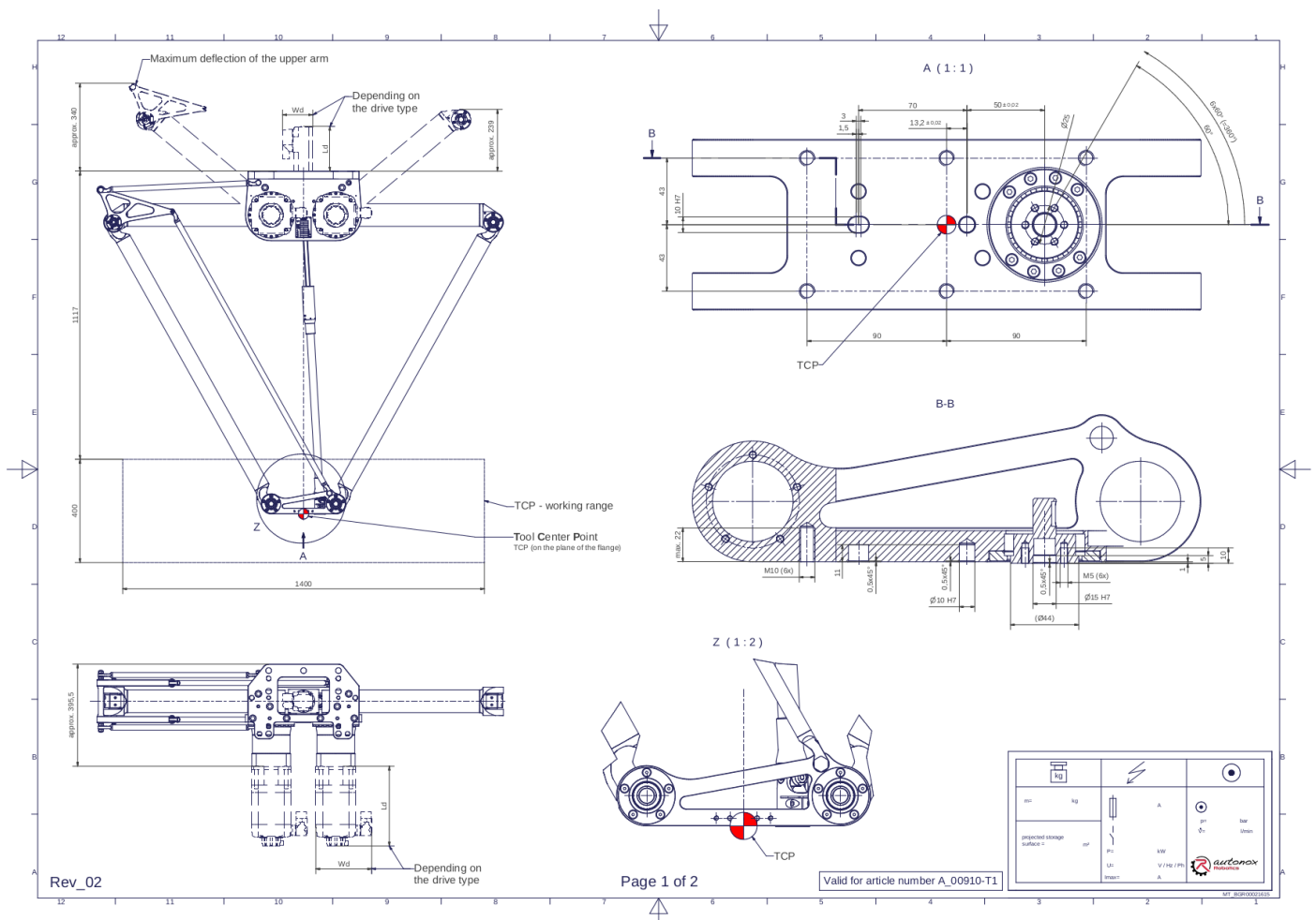
### Beschreibung:

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 Freiheitsgrade.

### 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](#)

© 2023 autonox Robotics GmbH | [www.autonox.com](http://www.autonox.com)

## Technische Daten:

|   |  |
|---|--|
| Verwendungsbereich  | Standard (nicht hygienisch)                            |
| Kinematik   | Parallel   |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)                                      | 2  |
| Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )                     | 0  |
| Nenntraglast [kg   lbs] *   | 80   176.4   |
| Arbeitsbereichs-Breite [mm   in]  | 1400   55.1  |
| Arbeitshöhe außen [mm   in]   | 400   15.7   |
| Abtriebsform der Werkzeugbetätigung   | Flansch (T)  |
| Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))                          | 1  |
| Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]       | 26,8   237.2   |
| Nenn Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]       | 26,8   237.2   |
| Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]               | 750  |
| Nenn Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]               | 400  |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n)   | Wälzlager  |
| Lagertyp der Armgelenke   | Wälzlager  |
| Schmierstoffe der Lagerstellen  | Lebensmitteltauglich (FO)                              |
| Schmierstoffe der Getriebe  | Lebensmitteltauglich (FO)                              |
| 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] | 75   165.3   |

\* 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.