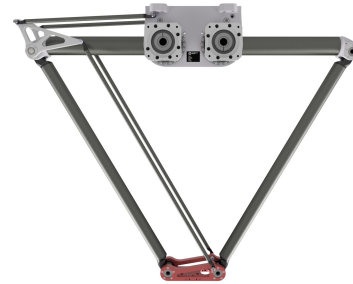


DuoPod RVS2-1400-80kg

Artikelnummer: A_00910

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



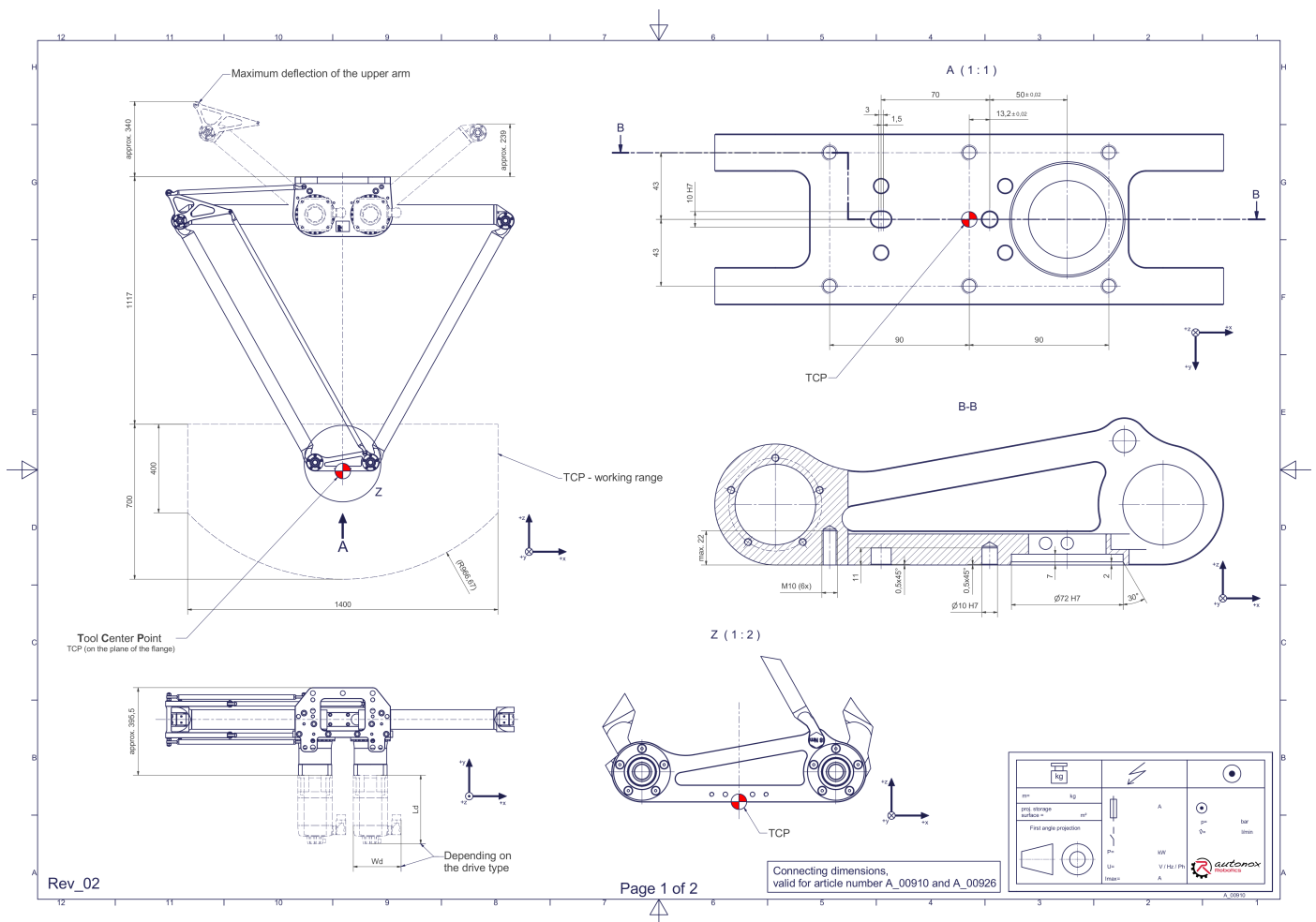
Beschreibung:

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 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

Technische Daten:

| | |
|---|--|
| Verwendungsbereich | Standard (nicht hygienisch) |
| Kinematik | Parallel |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 2 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ) | 0 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 80 176.4 |
| Arbeitsbereichs-Breite [mm in] | 1400 55.1 |
| Arbeitshöhe außen [mm in] | 400 15.7 |
| Arbeitshöhe Mitte [mm in] | 700 27.6 |
| 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) |

* 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.