

DuoPod RVS3-T1-750-12kg

Artikelnummer: A_00921-T1

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



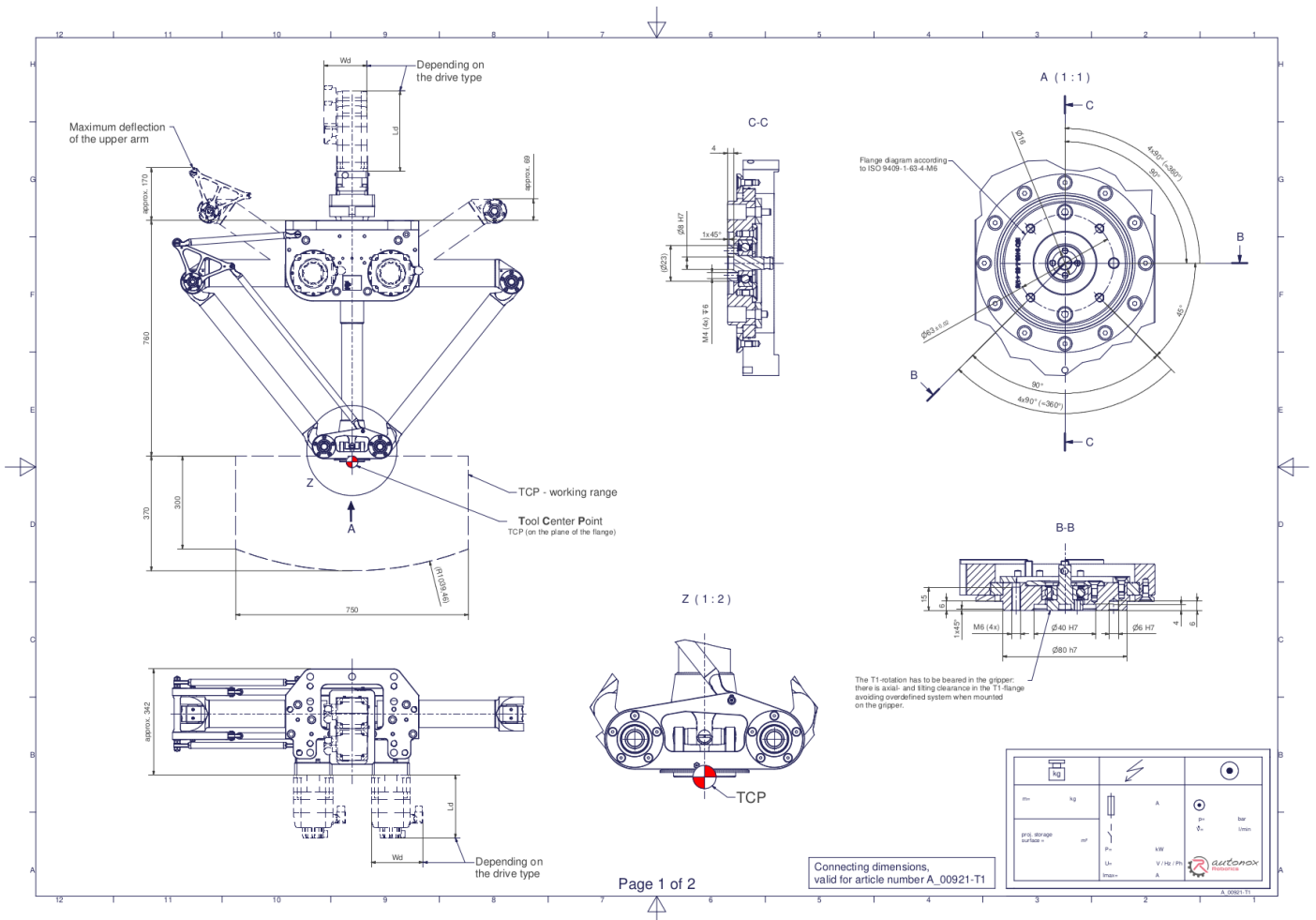
Beschreibung:

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](#).

© 2025 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) | 1 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 12 26.5 |
| Arbeitsbereichs-Breite [mm in] | 750 29.5 |
| Arbeitshöhe außen [mm in] | 300 11.8 |
| Arbeitshöhe Mitte [mm in] | 370 14.6 |
| 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 |
| Nennmoment 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 |
| Nennzahl 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 |
| Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs] | 5,5 48.7 |
| Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 800 |
| Nennzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 800 |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n) | Wälzlager |
| Lagertyp der Armgelenke | Wälzlager |
| Schmierstoffe der Getriebe | Achsen 1-2: Synthetisch; Achse 3: 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) |

* 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.

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](#).