

## DuoPod RVS3-750-12kg

Artikelnummer: A\_00921

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



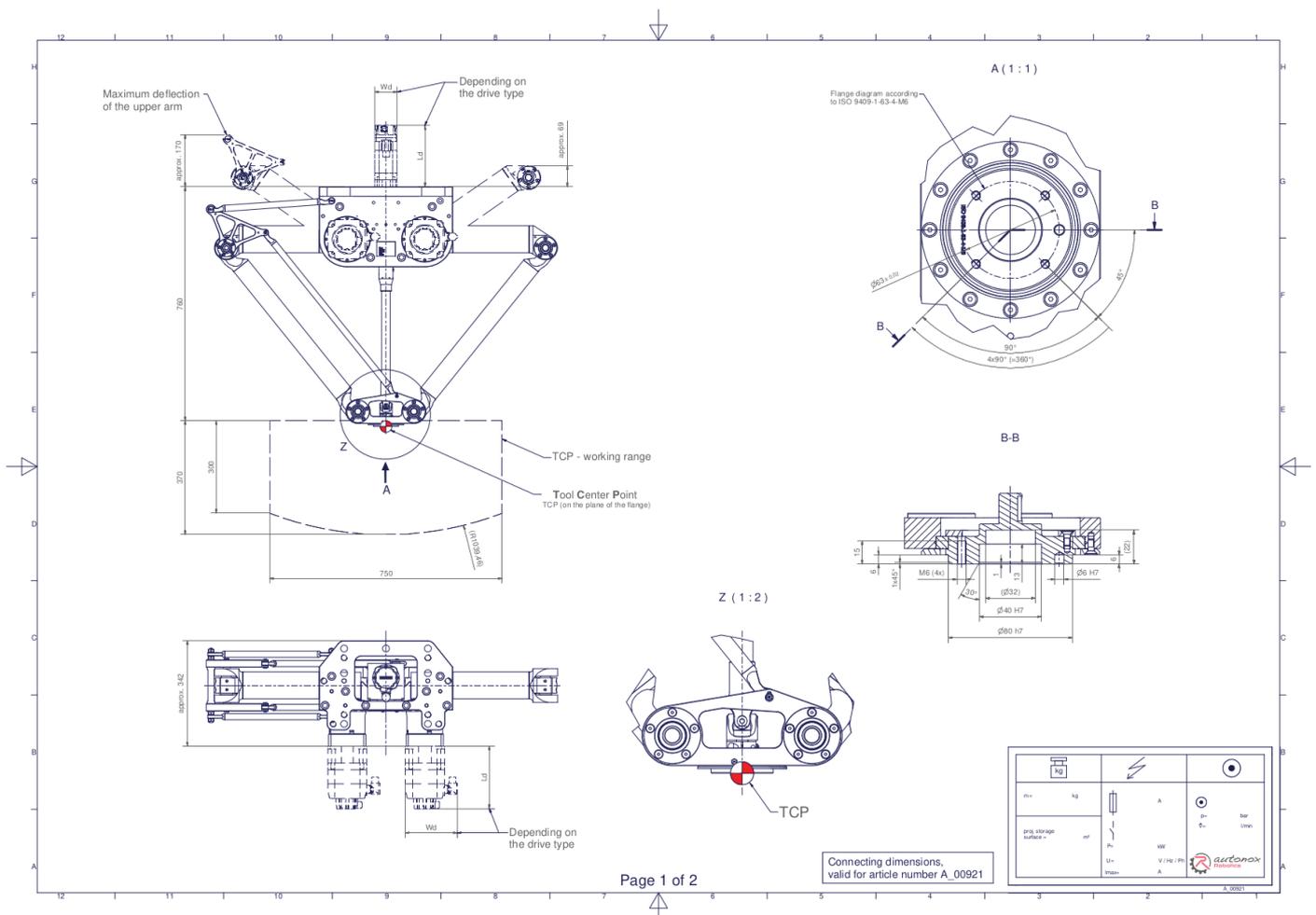
### Beschreibung:

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](#)

© 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 ( $\alpha, \beta, \gamma$ )                     | 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   |
| Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]         | 26,8   237.2   |
| Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]              | 26,8   237.2   |
| 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   °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] | 54   119.0   |

\* 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 $\gamma$ um Z | MT_BGR00018204-xx   | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |