Download-Datum: 27.11.2025 Download-Uhrzeit: 12:16 UTC

## DuoPod RVS2-750-15kg

**Artikelnummer:** A\_00922-MV-FO **Spiegelverkehrte Variante:** Ja

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. Die Artikelnummer-Erweiterung '

## MV:

'(

### <u>M:</u>

irrored

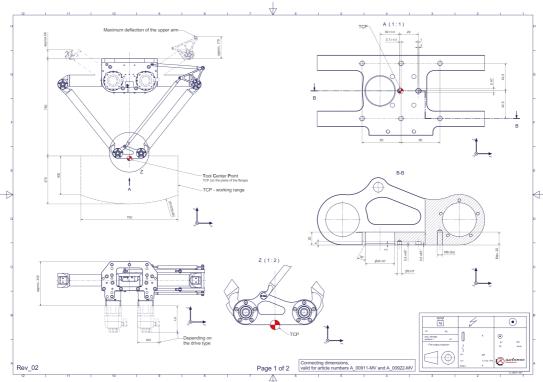
## <u>V:</u>

ersion) kennzeichnet die spiegelverkehrte Variante der Mechanik.

#### <u>Lieferumfang:</u>

Robotermechanik inkl. Getriebe, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

## Anschlussmaße:



<u>Downloads:</u> Anschlussmaße (PDF) <u>3D Modell (STP)</u> <u>3D Modell (PDF)</u>



# Produkt-Datenblatt <a href="https://autonoxfinder.com/de/A\_00922-MV-FO">https://autonoxfinder.com/de/A\_00922-MV-FO</a>

Download-Datum: 27.11.2025 Download-Uhrzeit: 12:16 UTC

## **Technische Daten:**

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)	
Kinematik	Parallel	
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	2	
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	0	
Nenntraglast [kg lbs] *	15   33.1	
Arbeitsbereichs-Breite [mm in]	750   29.5	
Arbeitshöhe außen [mm in]	300   11.8	
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	370   14.6	
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]	49   108.0	

<sup>\*</sup> 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_BGR00015048-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)