Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 10:02 UTC

DuoPod RVS2-T1-750-15kg

Artikelnummer: A_00922-T1-MV **Spiegelverkehrte Variante:** Ja

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



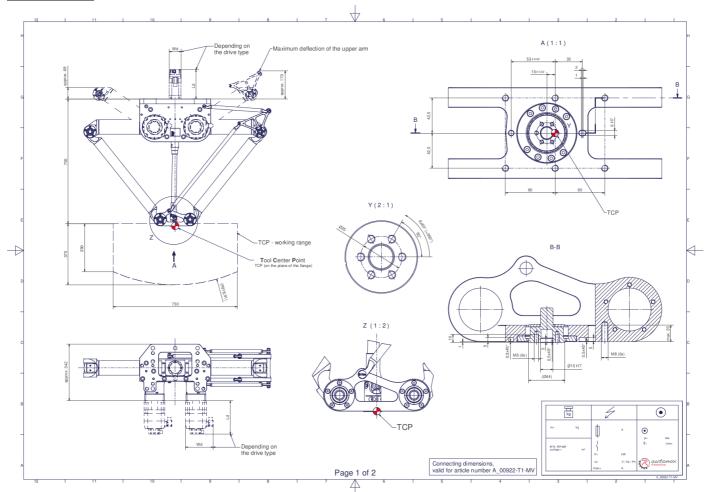
Beschreibung:

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. Die Artikelnummer-Erweiterung 'MV' (Mirrored Version) kennzeichnet die spiegelverkehrte Variante der Mechanik.

Lieferumfang:

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

Anschlussmaße:



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



Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00922-T1-MV

Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 10:02 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] | 290 11.4 |
| Arbeitshöhe Mitte [mm in] | 370 14.6 |
| 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 |
| Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs] | 26,8 237.2 |
| Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 750 |
| Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 400 |
| 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] | 53 116.8 |
| as: | 55 1.00 |

^{*} 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.