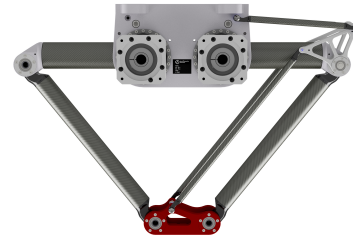


DuoPod RVS2-750-40kg

Artikelnummer: A_00928-MV

Spiegelverkehrte Variante: Ja

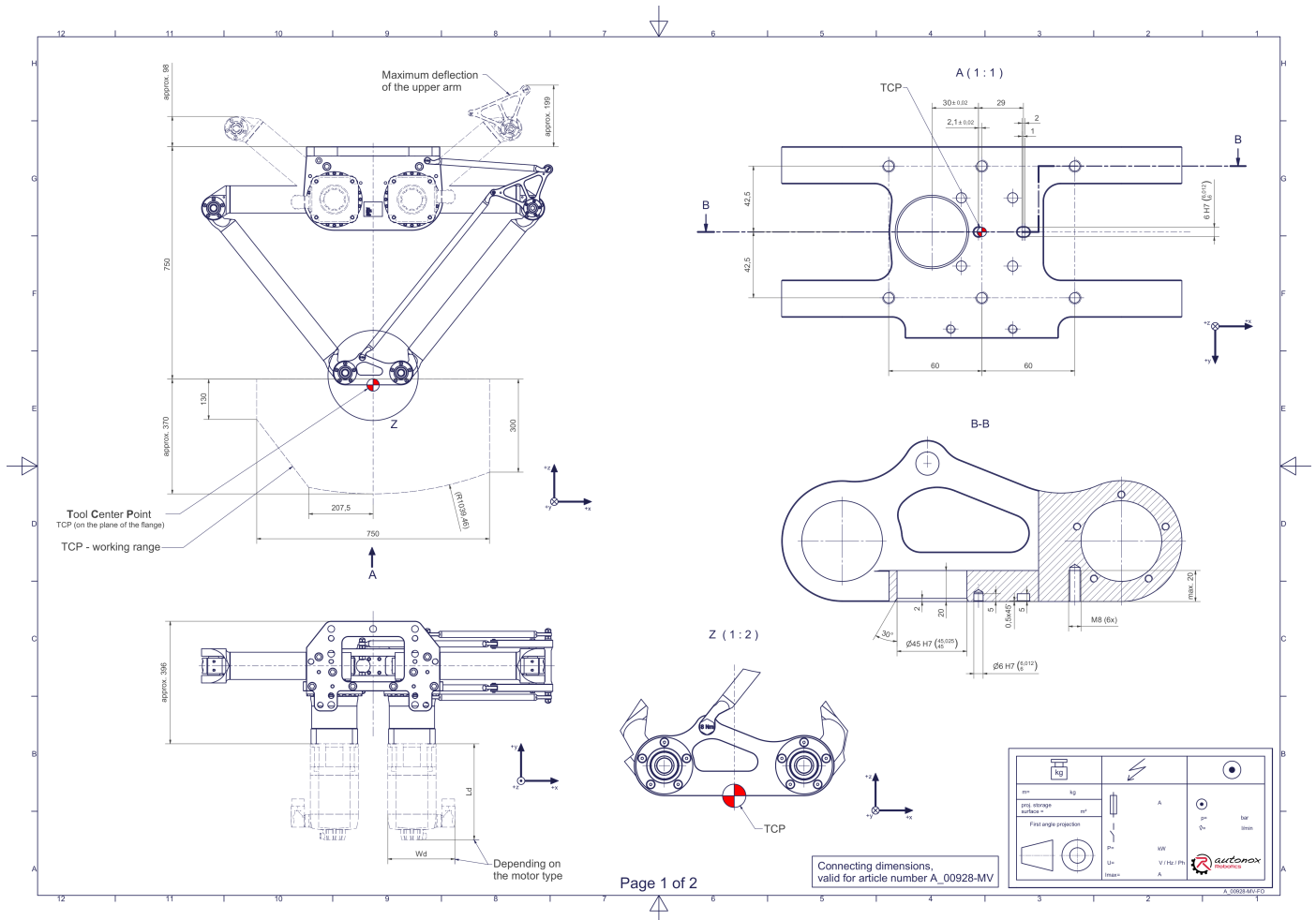
Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



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**' (**M**irrored **V**ersion) kennzeichnet die spiegelverkehrte Variante der Mechanik. **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)	0
Nenntraglast [kg lbs] *	40 88.2
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 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]	66 145.5

* 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_BGR00105607-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)