

LINEAR ROBOTER RL600

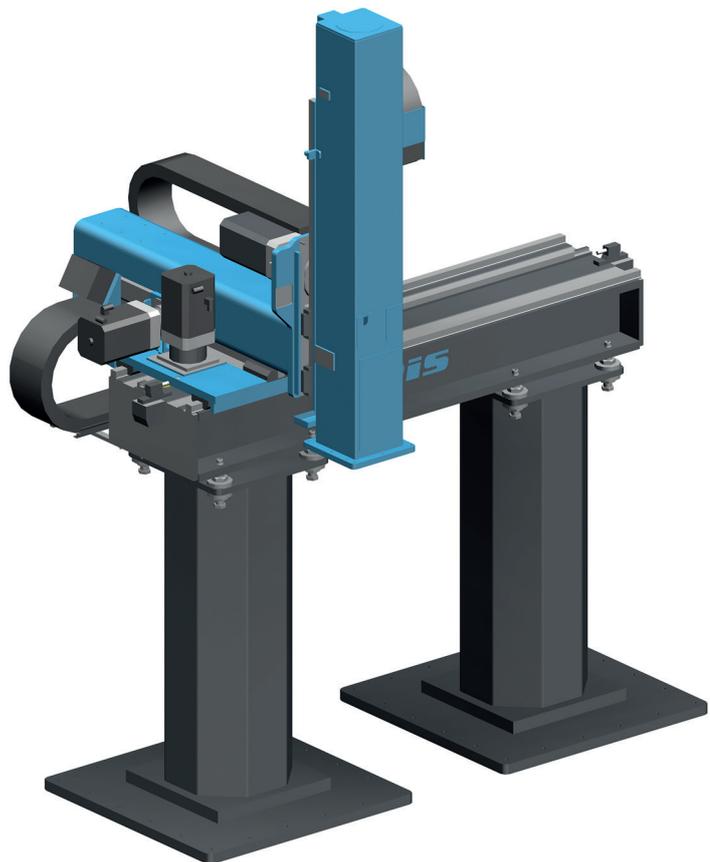
IN GROSSEN ARBEITSRÄUMEN BESSER ZUM ZIEL FÜR MEHR QUALITÄT UND PRODUKTIVITÄT

Der **Linearroboter RL600** verfügt in der Maximalausbaustufe über drei kartesische Achsen und drei rotatorische Achsen, welche als vollsynchronisierte und interpolierte Servoachsen über die Robotersteuerung geregelt werden.

Die Erfahrung aus einer Vielzahl von installierten Applikationen im Handling und unsere Expertise als einer der führenden Anbieter intelligenter Automatisierungslösungen über mehr als fünf Jahrzehnte sind in die Entwicklung des neuen **RL600** eingeflossen.

IHR NUTZEN

- verbunden mit den sehr geringen Störkonturen der Roboterkinematik eignet sich dieser optimal zum Verketteten von Arbeitsabläufen zum Be- und Entladen, aber auch zum Palettieren oder Transferieren
- modularer Aufbau mit Arbeitsräumen von 1 m³ bis 255 m³ machen damit den Linearroboter zu einer sicheren Investition für Ihre Automation
- zur Verwendung kommen modernste Servo-Antriebstechnologien um die bestmögliche Dynamik, Leistung und Zuverlässigkeit zu erzielen



LIEFERUMFANG BESTEHEND AUS

- **RL600** mit flexiblem Hub und einer gestaffelten Arbeitshöhe Grundhub:
A1 = 2.000 mm,
A2 = 500 mm,
A3 = 1.000 mm

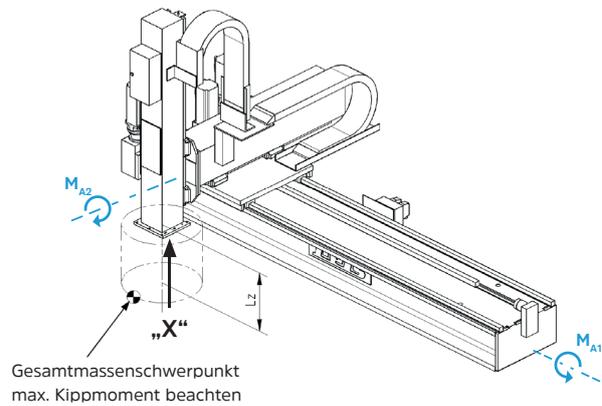
OPTIONEN

- Handachsmodule
- Stufenweise Huberweiterungen A1 – A3
- Stufenweise Höhererweiterung der Ständer
- Zusatzbremse A3
- Zentralschmieranlage
- Energiezuführung
- Kundenspezifische Anpassungen
- Zusätzliche Dichtungen der Führungssysteme
- Tropfschutz

LINEAR ROBOTER RL600

Technische Daten

Nenn-Traglast	kg	600
Traglastbereich (abhängig von Hub A3)	kg	563 bis 695
Positionswiederholgenauigkeit	mm	± 0,3 tbd
Anzahl der Achsen		3
Arbeitsraum	m ³	1 bis 255
Mittlere Leistungsaufnahme	kVA	2,3
Elektr. Anschlusswert	kVA	3,7
Gewicht Grundhub A1 – A3 (ohne Ständer, ohne Last)	kg	ca. 2.772



Geschwindigkeiten

A1	m/s	2
A2	m/s	1,5
A3	m/s	1

Hübe

		A1	A2	A3
Grundhub	mm	2.000	500	1.000
Maximalhub	mm	45.000	2.000	2.500
Erweiterungsschritte	mm	1.000	250	250
Mehrgewicht je Erweiterung	kg	544	39	22

Max. Hebelarm bei max. Last

L _z	mm	500
----------------	----	-----

Ständer

Basisgröße (ø)	mm	560
Basishöhe	mm	1.750
Maximalhöhe	mm	3.000
Höhen-Erweiterungsschritte	mm	250
Ständerabstand (max.)	mm	6.500
Tragarmüberstand (max.)	mm	1.250

Tabelle Maximallast A3

Hub A3 [mm]		Hublängen A2 [mm]								
		/	/	500	750	1.000	1.000	1.500	1.750	2.000
1.000	kg	675	675	675	675	675	675	675	675	675
1.250	kg	650	650	650	650	650	650	650	650	650
1.500	kg	625	625	625	625	625	625	625	625	625
1.750	kg	600	600	600	600	600	600	600	600	550
2.000	kg	575	575	575	575	575	575	575	575	525
2.250	kg	550	550	550	525	500	475	445	420	400
2.500	kg	525	525	500	475	450	425	395	370	350

Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: sales@reisrobotics.com

Reis Robotics GmbH & Co. KG
 Walter-Reis-Straße 1
 63785 Obernburg / Deutschland
 Telefon +49 6022 503-0

Angaben über die Beschaffenheit und Verwendbarkeit der Produkte stellen keine Zusicherung von Eigenschaften dar, sondern dienen lediglich Informationszwecken. Maßgeblich für den Umfang unserer Lieferungen und Leistungen ist der jeweilige Vertragsgegenstand. Die Abbildungen enthalten zum Teil auch optionale Ausstattungen, die nicht zum serienmäßigen Lieferumfang gehören. Technische Daten und Abbildungen unverbindlich für Lieferungen. Änderungen vorbehalten.

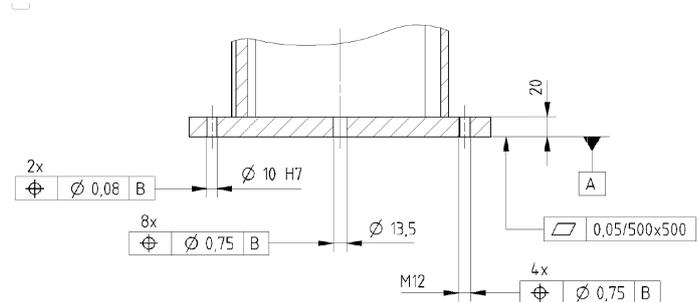
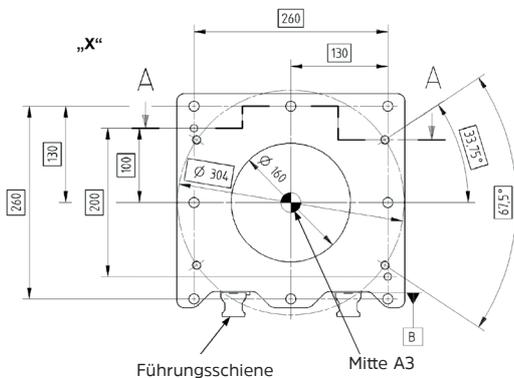
LINEAR ROBOTER RL600

ZUSATZLAST

Zusatzlast auf Achse A1 und Achse A2

Typ	Hublängen A2 / Auslegerlänge D	Zusatzlast mitfahrend auf A1		Zusatzlast mitfahrend auf A2	
		max. Masse	max. zulässiges Moment um Mitte Tragarm A1, erzeugt durch L_{A1} und L_{A2}	max. Masse	max. zulässiges Moment um Mitte Tragarm A2
RL600	[mm]	L_{A1} [kg]	M_{A1} [Nm]	L_{A2} [kg]	M_{A2} [Nm]
	500	1.175 - L_{A2}	15.800	375	+/- 3.300
	750	1.130 - L_{A2}	13.300	375	+/- 3.300
	1.000	1.085 - L_{A2}	10.800	330	+/- 3.300
	1.250	1.040 - L_{A2}	8.300	285	+/- 3.300
	1.500	995 - L_{A2}	5.800	240	+/- 3.300
	1.750	950 - L_{A2}	3.300	195	+/- 3.300
	2.000	905 - L_{A2}	800	150	+/- 3.300

D = Verlängerung Ausleger



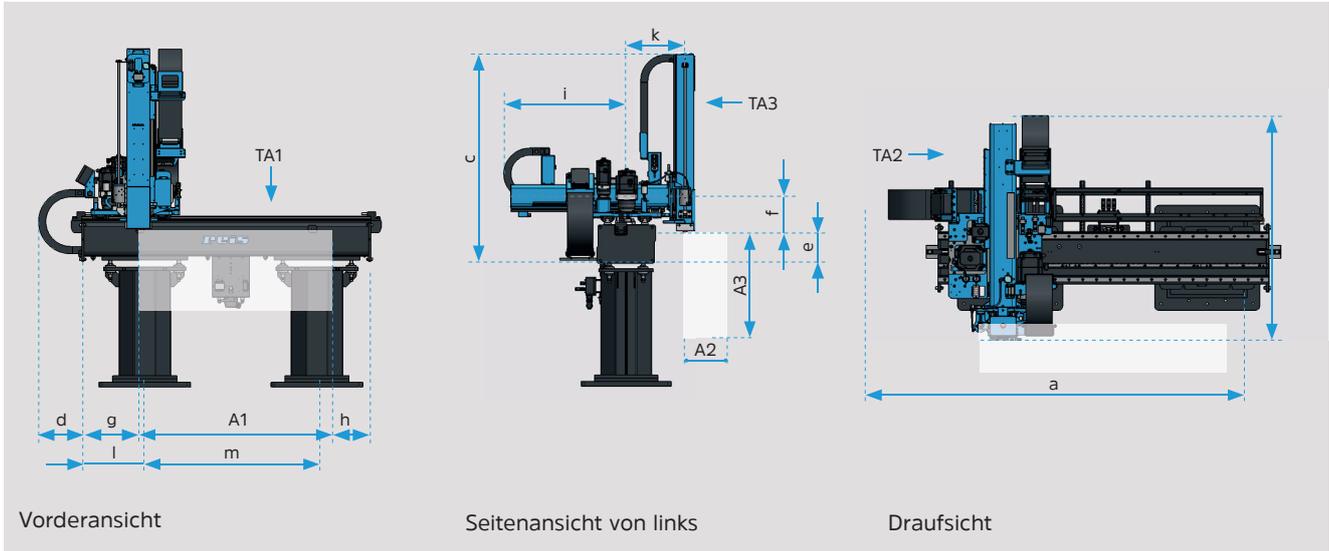
Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: sales@reisrobotics.com

Reis Robotics GmbH & Co. KG
 Walter-Reis-Straße 1
 63785 Obernburg / Deutschland
 Telefon +49 6022 503-0

Angaben über die Beschaffenheit und Verwendbarkeit der Produkte stellen keine Zusicherung von Eigenschaften dar, sondern dienen lediglich Informationszwecken. Maßgeblich für den Umfang unserer Lieferungen und Leistungen ist der jeweilige Vertragsgegenstand. Die Abbildungen enthalten zum Teil auch optionale Ausstattungen, die nicht zum serienmäßigen Lieferumfang gehören. Technische Daten und Abbildungen unverbindlich für Lieferungen. Änderungen vorbehalten.

LINEAR ROBOTER RL600

ARBEITSRAUM



Legende

- A1** Hub Achse 1
- A2** Hub Achse 2
- A3** Hub Achse 3

- TAx** Tragarm Achse x
- WS** Werkzeugschnittstelle A3
- UK** Unterkante
- OK** Oberkante

Platzbedarf / Aufstellfläche

a	Gesamtlänge	mm	A1 + 1.450	g	Anfang TA1 bis WS	mm	530
b	Gesamtbreite	mm	A2 + 1.645	h	Ende TA1 bis WS	mm	500
c	Gesamthöhe (ohne Ständer)	mm	A3 + 1.315	i	Überstand TA2 Mitte A1	mm	A2 + 615
d	Überstand E-Kette	mm	325	k	Mitte TA1 bis WS	mm	845
e	UK TA1 bis WS	mm	205	l	max. Ständerüberstand TA1	mm	1.250
f	Mitte TA2 bis WS	mm	430	m	max. Ständerabstand	mm	6.500

Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: sales@reisrobotics.com

Reis Robotics GmbH & Co. KG
 Walter-Reis-Straße 1
 63785 Obernburg / Deutschland
 Telefon +49 6022 503-0

Angaben über die Beschaffenheit und Verwendbarkeit der Produkte stellen keine Zusicherung von Eigenschaften dar, sondern dienen lediglich Informationszwecken. Maßgeblich für den Umfang unserer Lieferungen und Leistungen ist der jeweilige Vertragsgegenstand. Die Abbildungen enthalten zum Teil auch optionale Ausstattungen, die nicht zum serienmäßigen Lieferumfang gehören. Technische Daten und Abbildungen unverbindlich für Lieferungen. Änderungen vorbehalten.