

LINEAR PORTAL RLP600

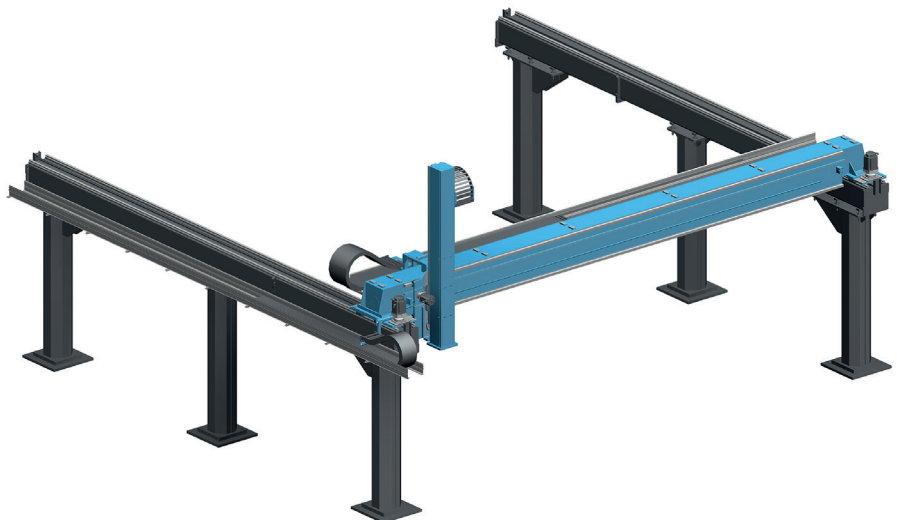
IN GROSSEN ARBEITSRÄUMEN BESSER ZUM ZIEL FÜR MEHR QUALITÄT UND PRODUKTIVITÄT

Der **Linear-Portalroboter RLP600** verfügt in der Maximalausbaustufe über drei kartesische Achsen und drei rotatorische Achsen, welche als vollsynchronisierte und interpolierte Servoachsen über die Robotersteuerung geregelt werden. Die beidseitige Lagerung der ersten Achse gewährleistet höchste Dynamik bei sehr hoher Stabilität.

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 **RLP600** 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 16 m³ bis 1.069 m³ machen damit das **RLP600** 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

- **RLP600** mit flexiblem Hub und einer gestaffelten Arbeitshöhe
Grundhub:
A1 = 4.000 mm,
A2 = 4.000 mm,
A3 = 1.000 mm

OPTIONEN

- Handachsmodul
- Stufenweise Huberweiterungen A1 – A3
- Stufenweise Höhererweiterung der Ständer
- Redundante Haltebremse A3
- Zentralschmieranlage
- Energiezuführung
- Kundenspezifische Anpassungen
- Zusätzliche Dichtungen der Führungssysteme
- Tropfschutz

LINEAR PORTAL RLP600

Technische Daten

Nenn-Traglast	kg	600
Traglastbereich (abhängig von Hub A3)	kg	525 bis tbd
Positionswiederholgenauigkeit	mm	± 0,8
Anzahl der Achsen		3
Arbeitsraum	m ³	16 bis 1.069
Mittlere Leistungsaufnahme	kVA	7,5
Elektr. Anschlusswert	kVA	11,7
Gewicht Grundhub A1 – A3 (ohne Ständer, ohne Last)	kg	tbd

Geschwindigkeiten

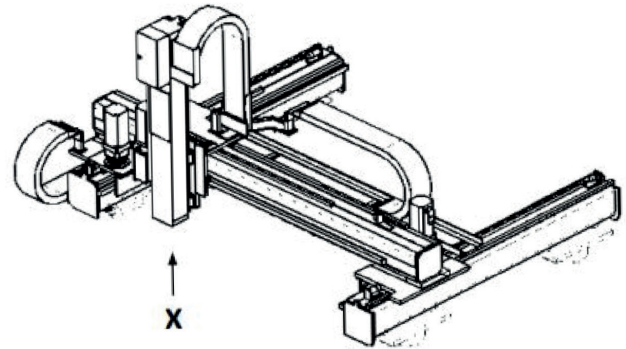
A1	m/s	2
A2	m/s	2
A3	m/s	1,3

Hübe

		A1	A2	A3
Grundhub	mm	4.000	4.000	1.000
Maximalhub	mm	45.000	9.500	2.500
Erweiterungsschritte	mm	1.000	500	250
Mehrgewicht je Erweiterung	kg	tbd	tbd	tbd

Ständer

Basisgröße	mm	450
Basishöhe	mm	1.750
Maximalhöhe	mm	3.000
Höhen-Erweiterungsschritte	mm	250
Ständerabstand (max.)	mm	5.000
Tragarmüberstand (max.)	mm	1.250



Gesamtmassenschwerpunkt
max. Kippmoment beachten

Tabelle Maximallast A3

Hublängen A3 [mm]	Last (max.)
2.500	kg 525

Max. Hebelarm bei max. Last

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

Max. Kippmoment

M A3	Nm	2.000
------	----	-------

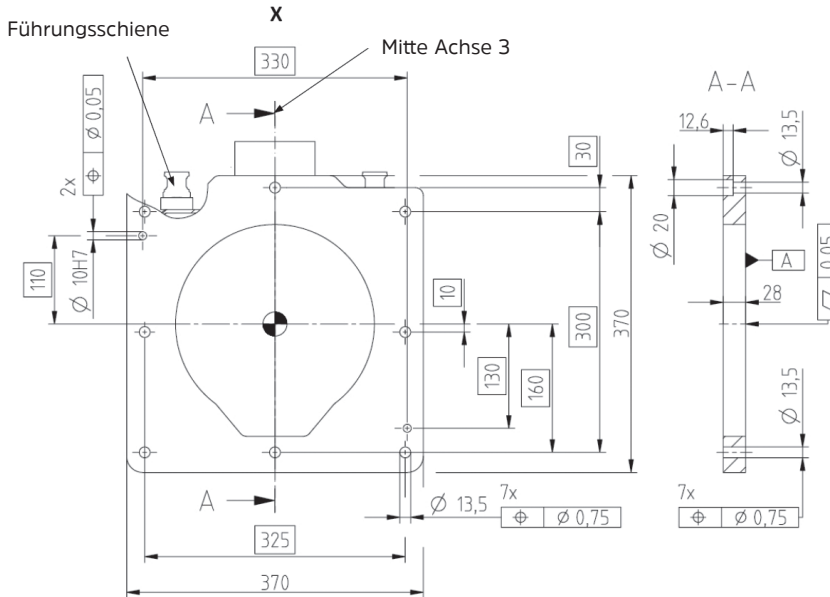
Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: sales@reisrobotics.com

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 PORTAL RLP600

WERKZEUGSCHNITTSTELLE ACHSE 3



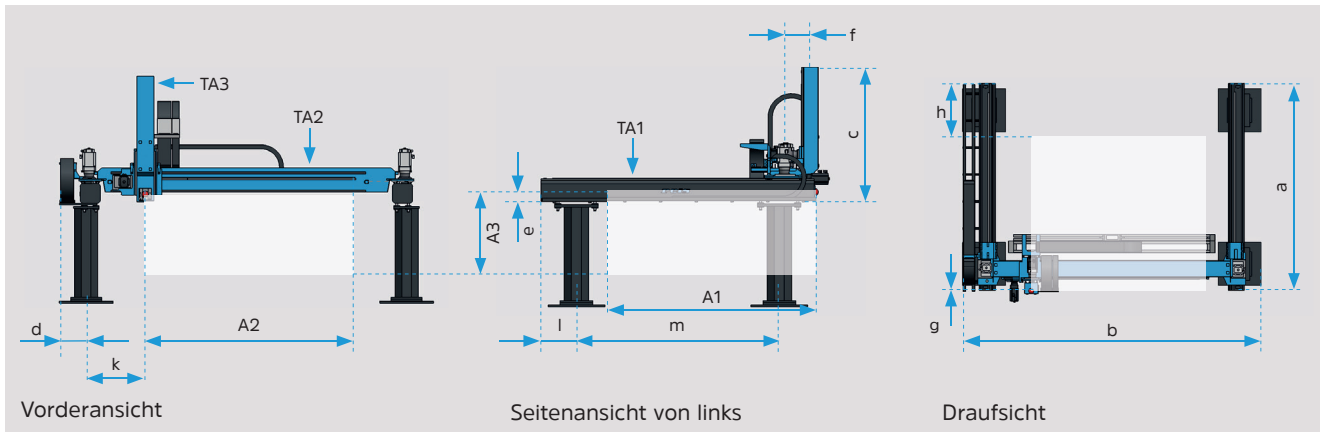
Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: sales@reisrobotics.com

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 PORTAL RLP600

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	$A1 + 2.160$	g	Anfang TA1 bis WS	mm	160
b	Gesamtbreite	mm	$A2 + 2.650$	h	Ende TA1 bis WS	mm	925
c	Gesamthöhe (ohne Ständer)	mm	$A3 + 925$	k	Mitte TA1 bis WS	mm	865
d	Überstand E-Kette	mm	740	l	max. Sänderüberstand TA1	mm	1.250
e	UK TA1 bis WS	mm	125	m	max. Ständerabstand	mm	5.000
f	Mitte TA2 bis WS	mm	530				

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.