

VERTIKAL KNICKARM ROBOTER RV16-1600

HOCHDYNAMISCHER 6-ACHS-KNICKARMROBOTER FÜR PRÄZISE INDUSTRIEANWENDUNGEN

Der REIS **RV16-1600** ist ein hochentwickelter 6-Achs-Knickarmroboter, der mit einer Nenn-Traglast von 16 kg außergewöhnliche Präzision und Dynamik bietet. Der **RV16** ist für Prüf- & Messaufgaben, sowie Handling und Laseranwendungen optimal geeignet. Mit dem minimalen Footprint eignet er sich zudem bestens für den Einbau in Anlagen mit sehr begrenzten Platzverhältnissen.

Technologie der Spitzenklasse

Ausgestattet mit sechs rotatorischen Achsen bietet der **RV16-1600** volle Bewegungsfreiheit (6DoF: drei translatorische und drei rotatorische Freiheitsgrade), was ihn zu einer vielseitigen Lösung für komplexe industrielle Anwendungen macht.

Perfekte Abstimmung mit der Steuerung

In Kombination mit der fortschrittlichen REIS ROBOTstar VII Robotersteuerung entfaltet der **RV16-1600** sein volles Potenzial. Die präzise Bahnsteuerungstechnik der REIS ROBOTstar VII sorgt in Kombination mit der SINAMICS-Hardware und Regelungstechnik für die optimale Verwaltung der kompletten Servoantriebstechnik, inklusive leistungsstarker Servomotoren.



Maximale Performance durch hochwertige Materialien

Die REIS RV-Serie setzt neue Maßstäbe in der jeweiligen Klasse durch den Einsatz präziser Hochleistungsgetriebe und einer Mechanik, die auf maximale Steifigkeit, Eigenfrequenz

und Dämpfung ausgelegt ist. Die Konstruktion umfasst innovative Materialkombinationen aus Stahl-, Aluminium-, Magnesium- und Kohlefaserverbundwerkstoffen, um höchste Stabilität bei minimalem Gewicht zu gewährleisten.

VERTIKAL KNICKARM ROBOTER RV16-1600

Technische Daten

Nenn-Traglast	kg	16
Zusatzlast A1	kg	30
Zusatzlast A2	kg	20
Zusatzlast A3	kg	10
max. Zusatzlast A2+A3	kg	20
Positionswiederholgenauigkeit	mm	± 0,05
Anzahl der Achsen		6
Mittlere Leistungsaufnahme	kVA	1,6
Elektr. Anschlusswert	kVA	2,5
Gewicht Grundgerät (ohne Steuerung)	kg	220

Geschwindigkeiten

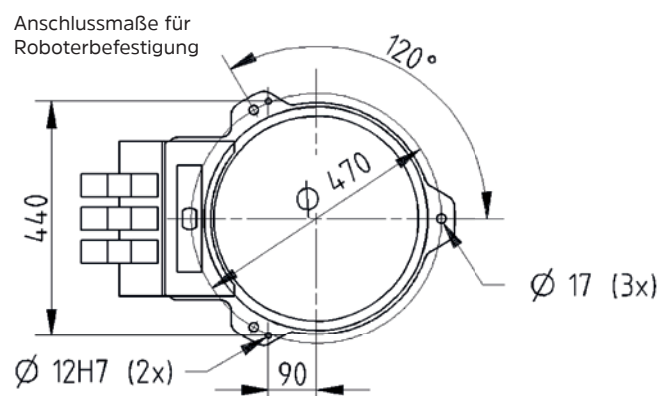
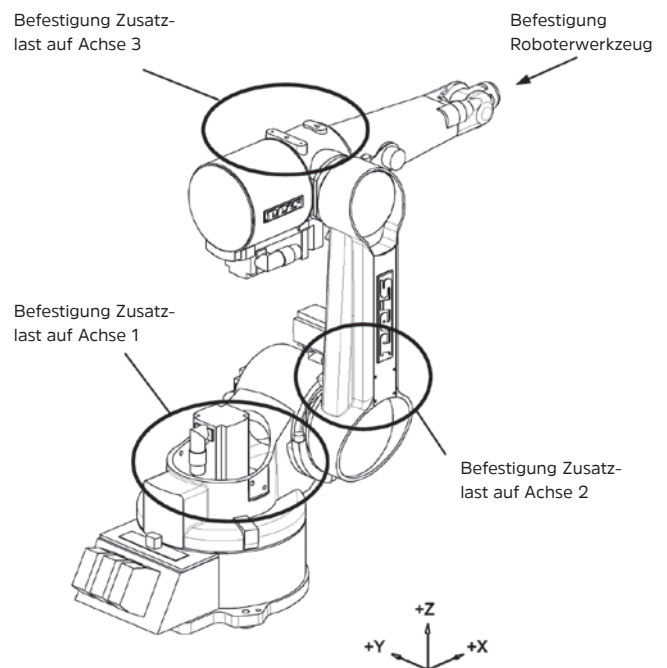
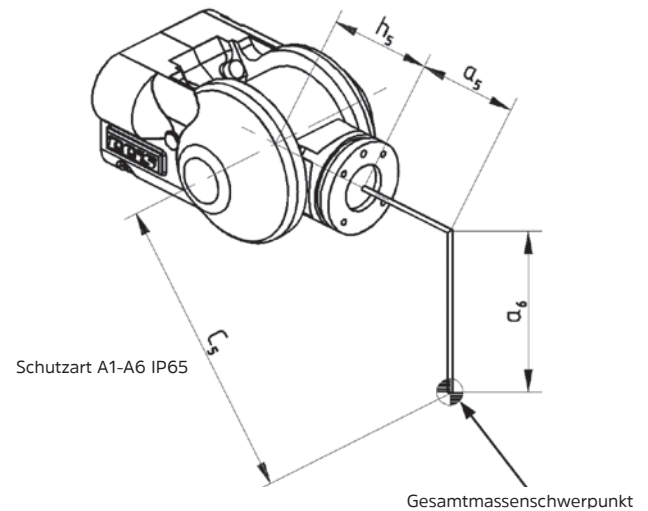
A1	°/s	200
A2	°/s	165
A3	°/s	150
A4	°/s	450
A5	°/s	450
A6	°/s	500

Schwenkbereich Verfahrachse Achse 1 bis 6

Achse A1	°	± 180
Achse A2	°	+ 70 / - 135
Achse A3	°	+ 150 / - 120
Achse A4	°	± 210
Achse A5	°	± 123
Achse A6	°	± 360

Fundamentbelastung

Fxy	kN	± 5,5
Fz	kN	- 8,5
Mxy	kNm	± 8,5
Mz	kNm	± 2,5

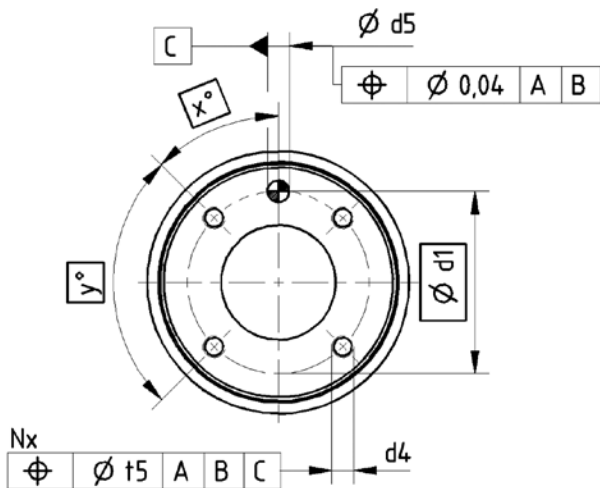


VERTIKAL KNICKARM ROBOTER

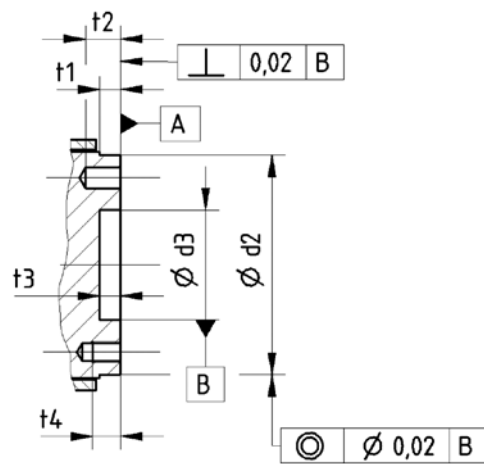
RV16-1600

MECHANISCHE SCHNITTSTELLE

Typ	nach	d ₁	d ₂ h8	d ₃ H ⁷	d ₄	N	d ₅ H ⁷	x	y	t ₁	t ₂	t ₃	t ₄	t ₅	M*
	DIN9409-1-d1-N-d4	mm	mm	mm	mm		mm	°	°	mm	mm	mm	mm	mm	Nm
RV16-1600	DIN9409-1-63-4-M6	63	80	40	M6	4	6	45	90	8	6	6	8	0,2	10



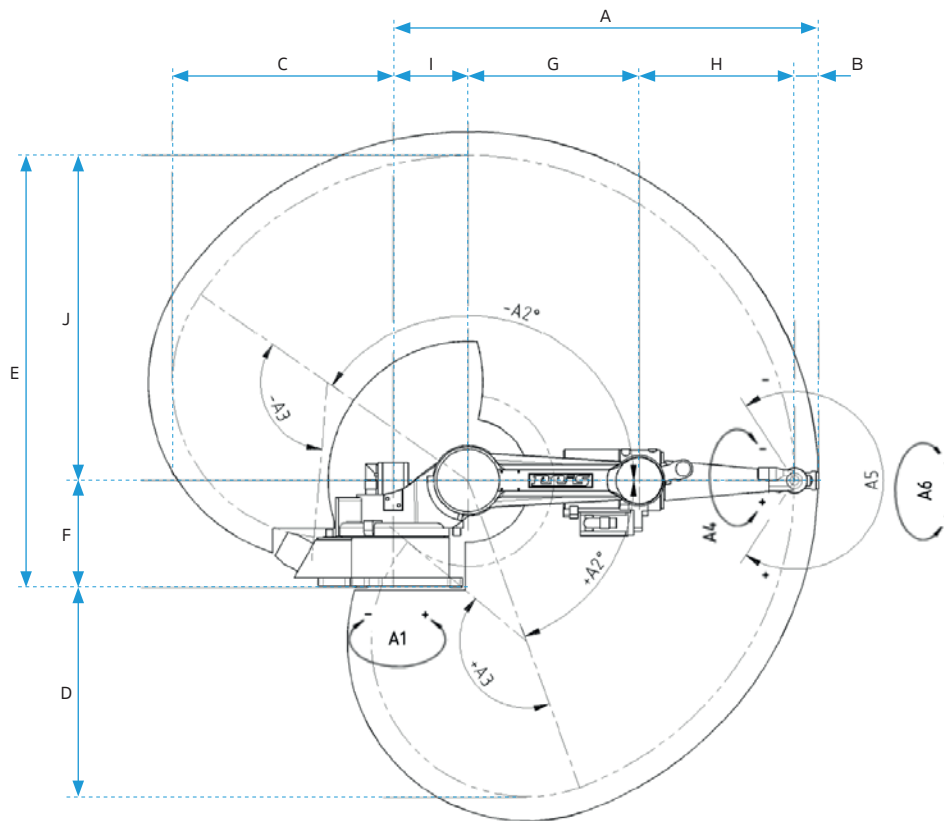
Zur Lagefixierung ist zusätzlich zur Innen- oder Außenzentrierung ein Zylinderstift erforderlich



Aus der dargestellten Position ist ein Drehbereich von $\pm 360^\circ$ möglich.

VERTIKAL KNICKARM ROBOTER RV16-1600

ARBEITSRAUM



Arbeitsraum

A	mm	1.600	F	mm	400
B	mm	100	G	mm	640
C	mm	753	H	mm	580
D	mm	781	I	mm	280
E	mm	1.620	J	mm	1.220

Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter:

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.

