

VERTIKAL KNICKARM ROBOTER RV30-1665

HOCHDYNAMISCHER 6-ACHS-KNICKARMROBOTER FÜR PRÄZISE INDUSTRIEANWENDUNGEN

Der REIS **RV30-1665** ist ein hochentwickelter 6-Achs-Knickarmroboter, der mit einer Nenn-Traglast von 30 kg außergewöhnliche Präzision und Dynamik bietet. Der **RV30** ist für Prüf- & Messaufgaben, sowie Fräsen, Handling und Laseranwendungen optimal geeignet.

Für extrem hochpräzise Aufgaben im High-End-Bereich kann die Mechanik zusätzlich mit Sekundärencodern ausgestattet werden.

Technologie der Spitzenklasse

Ausgestattet mit sechs rotatorischen Achsen bietet der **RV30-1665** 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 **RV30-1665** 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 RV30-1665

Technische Daten

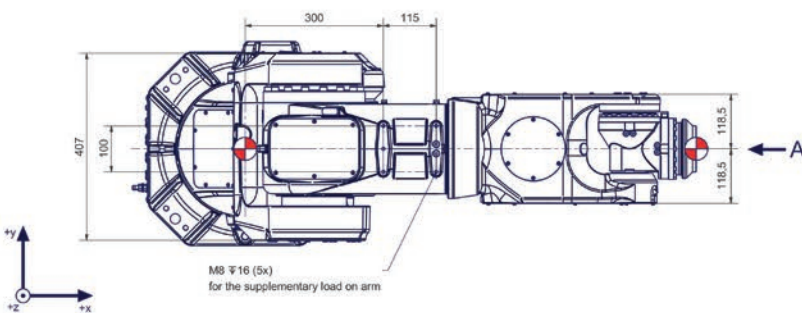
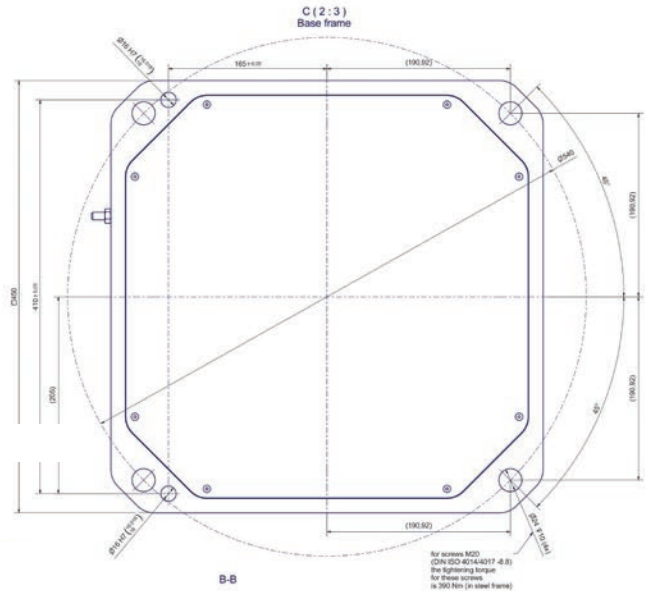
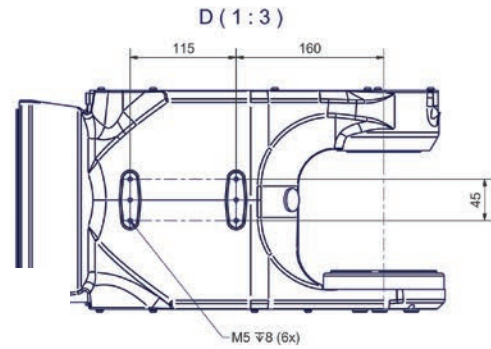
Nenn-Traglast	kg	30
Zusatzlast am Arm A3	kg	10
Anzahl der Achsen		6
Schutzklasse	IP	67
Wiederholgenauigkeit	mm	± 0,018
Gewicht Grundgerät (ohne Steuerung)	kg	312

Geschwindigkeiten

A1	°/s	222
A2	°/s	145
A3	°/s	206
A4	°/s	245
A5	°/s	206
A6	°/s	450

Schwenkbereich Verfahrenschse Achse 1 bis 6

Schwenkbereich A1	°	± 185
Schwenkbereich A2	°	- 69 / + 148
Schwenkbereich A3	°	- 160 / + 67
Schwenkbereich A4	°	± 185
Schwenkbereich A5	°	± 120
Schwenkbereich A6	°	± 360

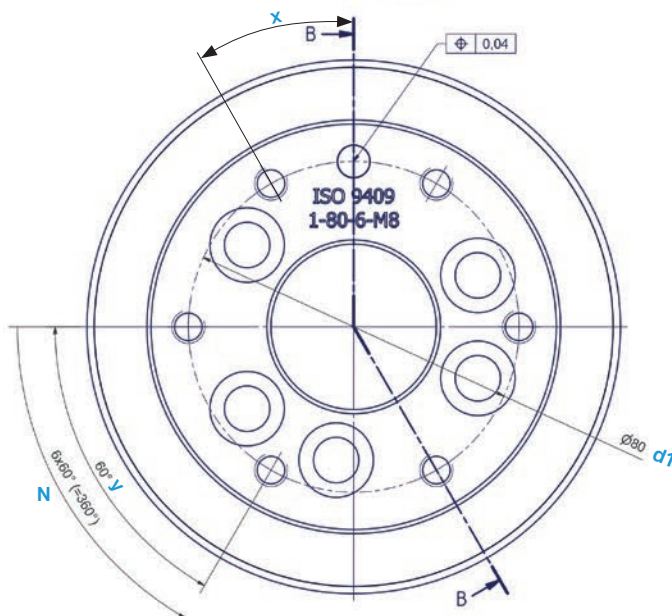


VERTIKAL KNICKARM ROBOTER

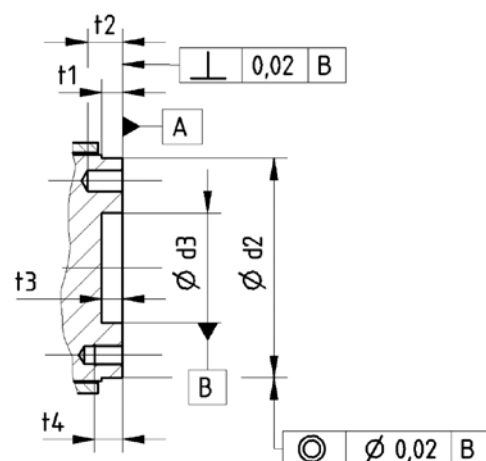
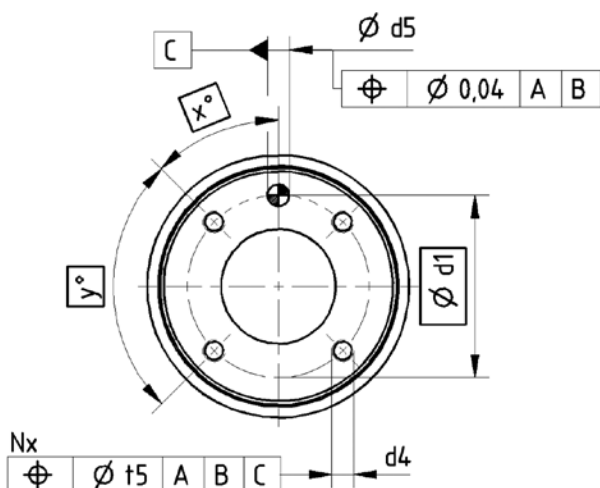
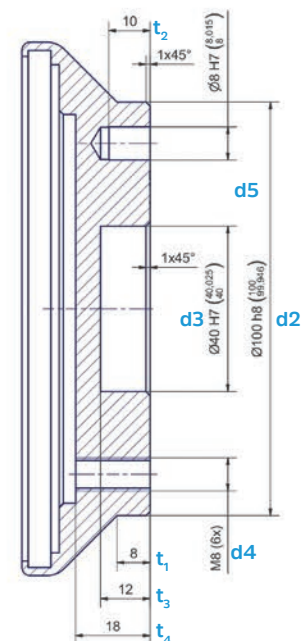
RV30-1665

MECHANISCHE SCHNITTSTELLE

Typ	d ₁	d ₂ h ₈	d ₃ H ⁷	d ₄	N	d ₅ H ⁷	x	y	t ₁	t ₂	t ₃	t ₄
	mm	mm	mm	mm		mm	°	°	mm	mm	mm	mm
RV30-1665	80	100	40	M8	6	8	30	60	8	10	12	18



B-B

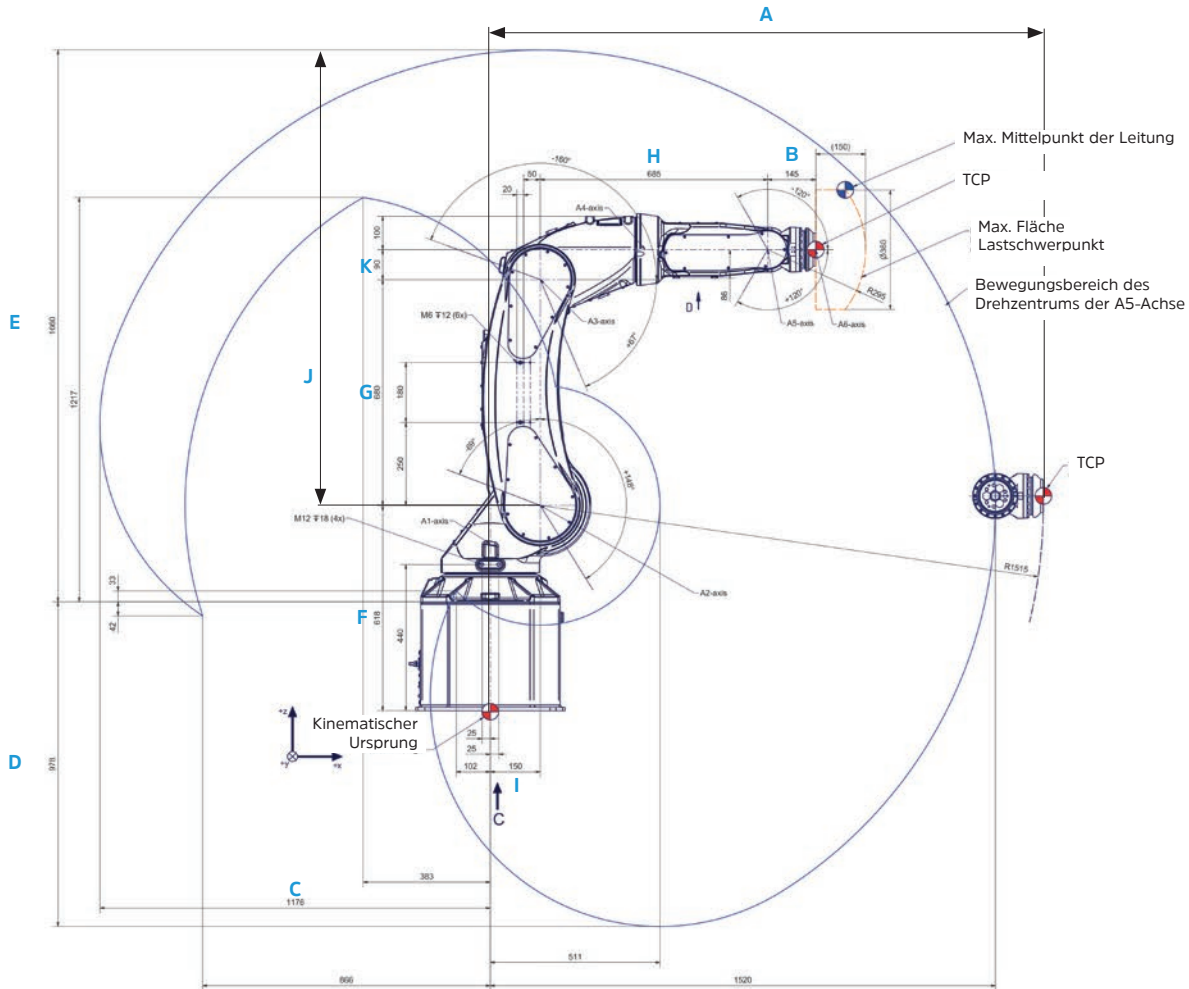


Zur Lagefixierung ist zusätzlich zur Innen- oder Außenzentrierung ein Zylinderstift erforderlich

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

VERTIKAL KNICKARM ROBOTER RV30-1665

ARBEITSRAUM



Arbeitsraum

A	mm	1.665	G	mm	680
B	mm	145	H	mm	685
C	mm	1.176	I	mm	150
D	mm	978	J	mm	1.042
E	mm	1.660	K	mm	90
F	mm	618			

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.