

# LINEAR ROBOTER **RL16**

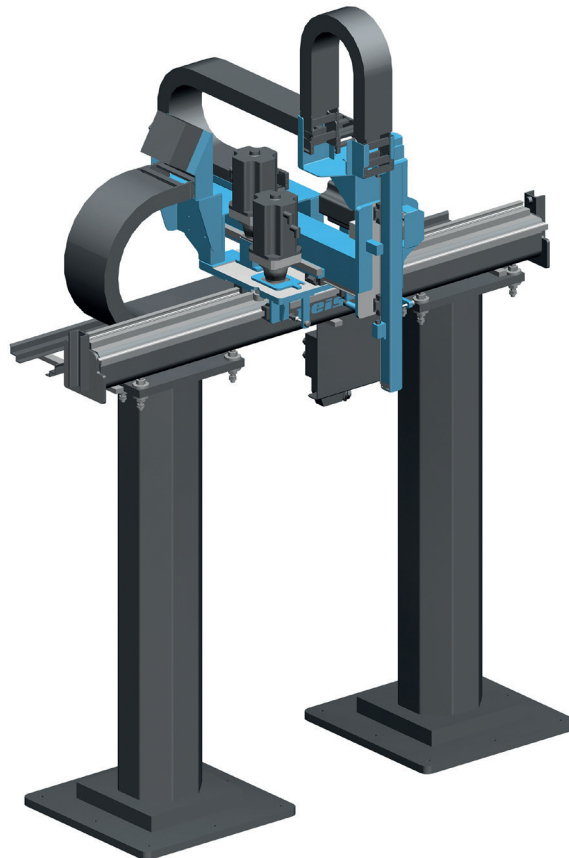
## IN GROSSEN ARBEITSRÄUMEN BESSER ZUM ZIEL FÜR MEHR QUALITÄT UND PRODUKTIVITÄT

Der **Linearroboter RL16** 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 **RL16** 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 0,5 m<sup>3</sup> bis 22,5 m<sup>3</sup> 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

- **RL16** mit flexiblem Hub und einer gestaffelten Arbeitshöhe Grundhub:  
A1 = 2.000 mm,  
A2 = 500 mm,  
A3 = 500 mm

### OPTIONEN

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



# LINEAR ROBOTER RL16

## Technische Daten

Nenn-Traglast	kg	16
Traglastbereich (abhängig von Hub A3)	kg	14 bis 32
Positionswiederholgenauigkeit	mm	± 0,1
Anzahl der Achsen		3
Arbeitsraum	m <sup>3</sup>	0,5 bis 22,5
Mittlere Leistungsaufnahme	kVA	2,9
Elektr. Anschlusswert	kVA	4,6
Gewicht Grundhub A1 – A3 (ohne Ständer, ohne Last)	kg	ca. 373

## Geschwindigkeiten

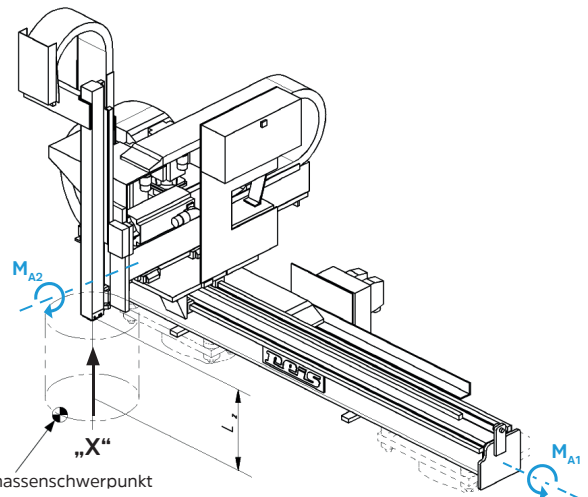
A1	m/s	3
A2	m/s	3
A3	m/s	4

## Hübe

	A1	A2	A3
Grundhub	2.000	500	500
Maximalhub	15.000	1.000	1.500
Erweiterungsschritte	1.000	250	250
Mehrgewicht je Erweiterung	68	8	4,5

## Ständer

Basisgröße (ø)	mm	345
Basishöhe	mm	1.750
Maximalhöhe	mm	3.000
Höhen-Erweiterungsschritte	mm	250
Ständerabstand (max.)	mm	5.000
Tragarmüberstand (max.)	mm	1.250



## Tabelle Maximallast A3

Hublängen A3 [mm]	Last (max.)	
500	kg	32
750	kg	27,5
1.000	kg	23
1.250	kg	18,5
1.500	kg	14

## Max. Hebelarm bei max. Last

L <sub>z</sub>	mm	100
----------------	----	-----

Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: [sales@reisrobotics.com](mailto: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.

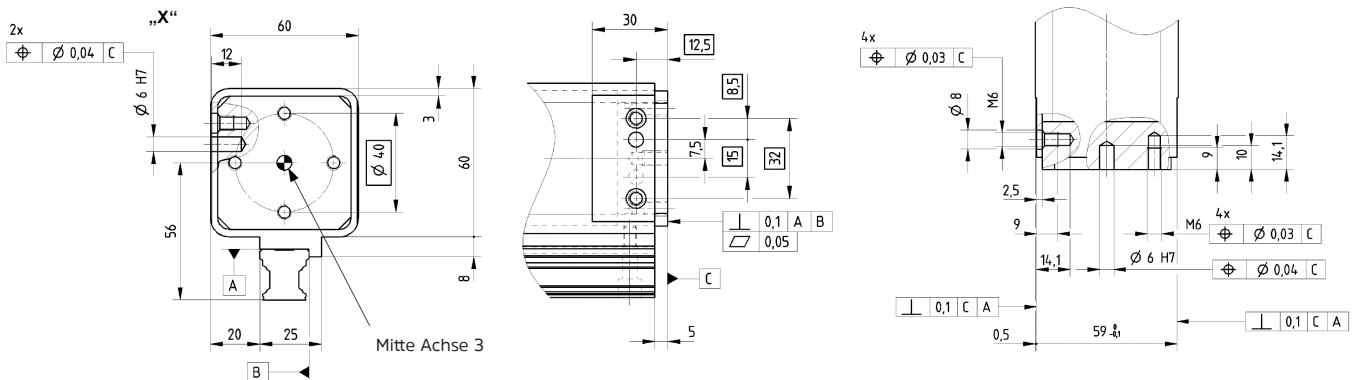
# LINEAR ROBOTER RL16

## 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
	[mm]	$L_{A1}$ [kg]	$M_{A1}$ [Nm]	$L_{A2}$ [kg]	$M_{A2}$ [Nm]
RL16	500	33 - $L_{A2}$	116	18	+/- 18
	750	27 - $L_{A2}$	95	12	+/- 12
	1.000	21 - $L_{A2}$	74	6	+/- 6

D = Verlängerung Ausleger



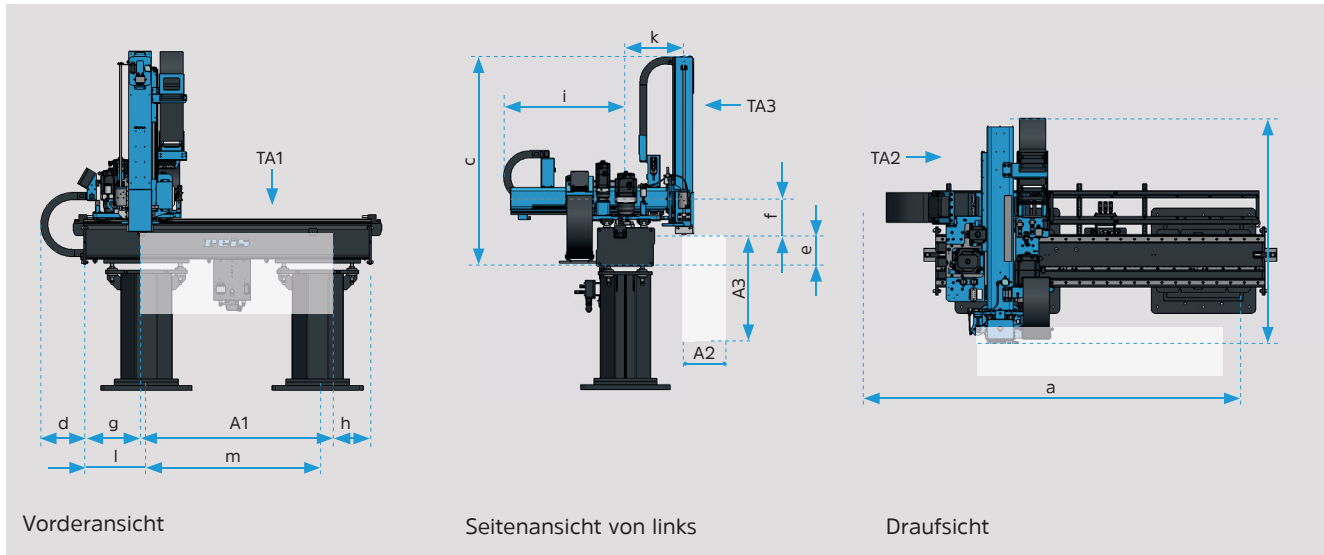
Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: [sales@reisrobotics.com](mailto:sales@reisrobotics.com)

**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 RL16

## 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

<b>a</b>	Gesamtlänge	mm	A1 + 1.055	<b>h</b>	Ende TA1 bis WS	mm	220
<b>b</b>	Gesamtbreite	mm	A2 + 895	<b>i</b>	Überstand TA2 Mitte A1	mm	A2 + 1.100
<b>c</b>	Gesamthöhe (ohne Ständer)	mm	A3 + 1.225	<b>k</b>	Mitte TA1 bis WS	mm	355
<b>d</b>	Überstand E-Kette	mm	515	<b>l</b>	max. Ständerüberstand TA1	mm	1.250
<b>e</b>	UK TA1 bis WS	mm	150	<b>m</b>	max. Ständerabstand	mm	6.500
<b>f</b>	Mitte TA2 bis WS	mm	165				
<b>g</b>	Anfang TA1 bis WS	mm	280				

Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: [sales@reisrobotics.com](mailto: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.