

LINEAR ROBOTER RL50

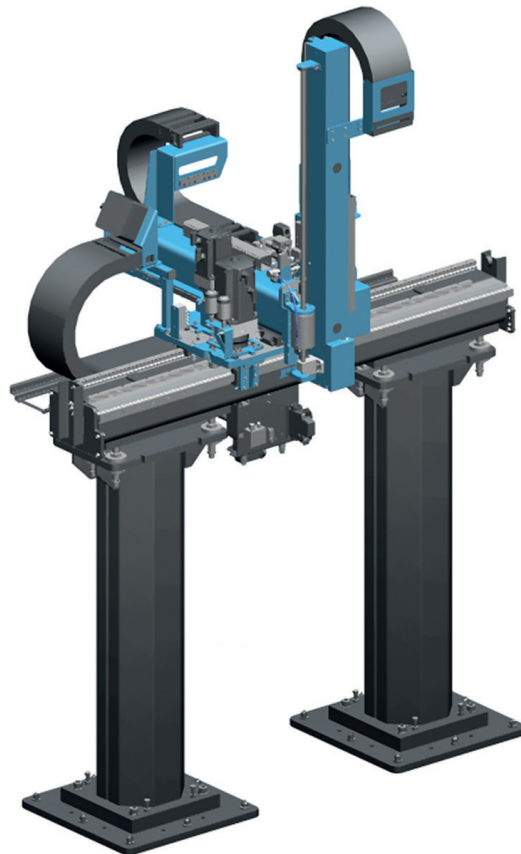
IN GROSSEN ARBEITSRÄUMEN BESSER ZUM ZIEL FÜR MEHR QUALITÄT UND PRODUKTIVITÄT

Der **Linearroboter RL50** 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 **RL50** 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 169 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

- **RL50** 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 RL50

Technische Daten

Nenn-Traglast	kg	50
Traglastbereich (abhängig von Hub A3)	kg	33 bis 81
Positionswiederholgenauigkeit	mm	± 0,1
Anzahl der Achsen		3
Arbeitsraum	m ³	2 bis 169
Mittlere Leistungsaufnahme	kVA	2,7
Elektr. Anschlusswert	kVA	4,3
Gewicht Grundhub A1 – A3 (ohne Ständer, ohne Last)	kg	ca. 628

Geschwindigkeiten

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

Hübe

		A1	A2	A3
Grundhub	mm	2.000	500	1.000
Maximalhub	mm	45.000	1.500	2.500
Erweiterungsschritte	mm	1.000	250	250
Mehrgewicht je Erweiterung	kg	111	18,5	8

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

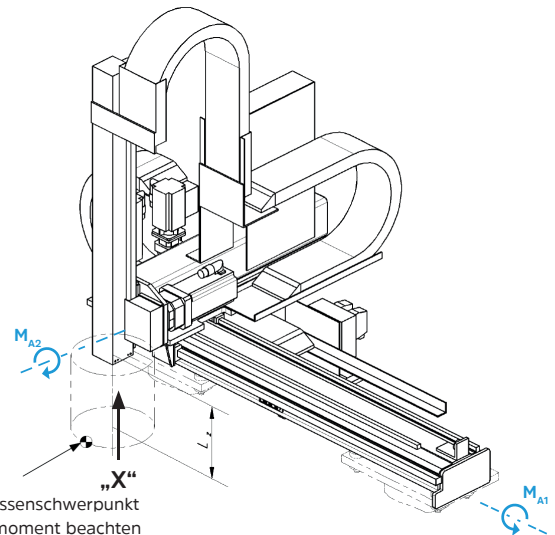


Tabelle Maximallast A3

Hublängen A3 [mm]	Last (max.)	
1.000	kg	81
1.250	kg	73
1.500	kg	65
1.750	kg	57
2.000	kg	49
2.250	kg	41
2.500	kg	33

Max. Hebelarm bei max. Last

L _z	mm	150
----------------	----	-----

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.

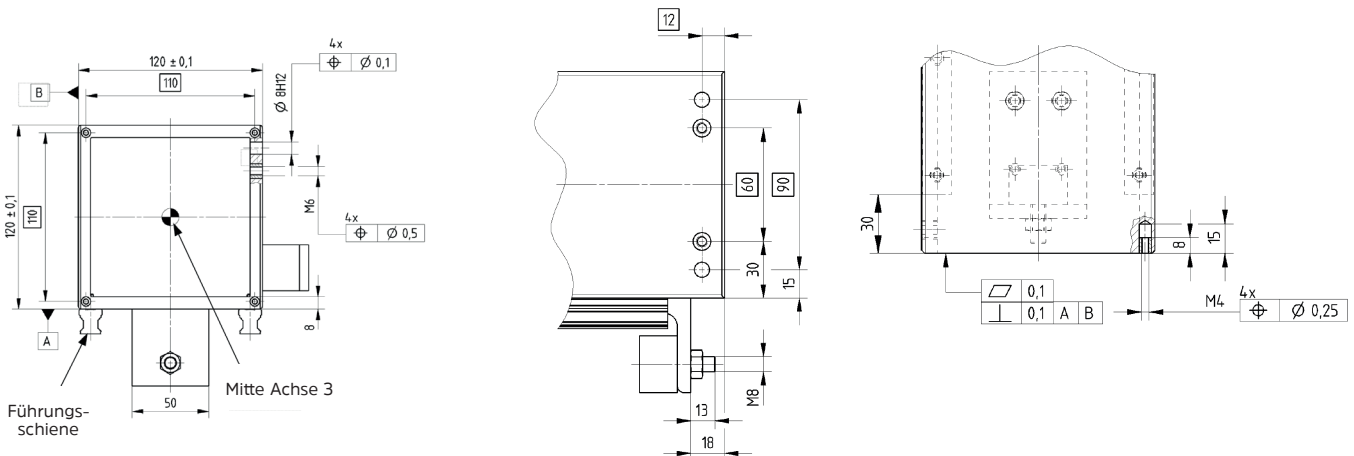
LINEAR ROBOTER RL50

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
RL50	[mm]	L_{A1} [kg]	M_{A1} [Nm]	L_{A2} [kg]	M_{A2} [Nm]
	500	80 - L_{A2}	600	65	+/- 98
	750	65 - L_{A2}	488	50	+/- 75
	1.000	50 - L_{A2}	375	35	+/- 53
	1.250	35 - L_{A2}	263	20	+/- 30
1.500	20 - L_{A2}	150	5	+/- 8	

D = Verlängerung Ausleger



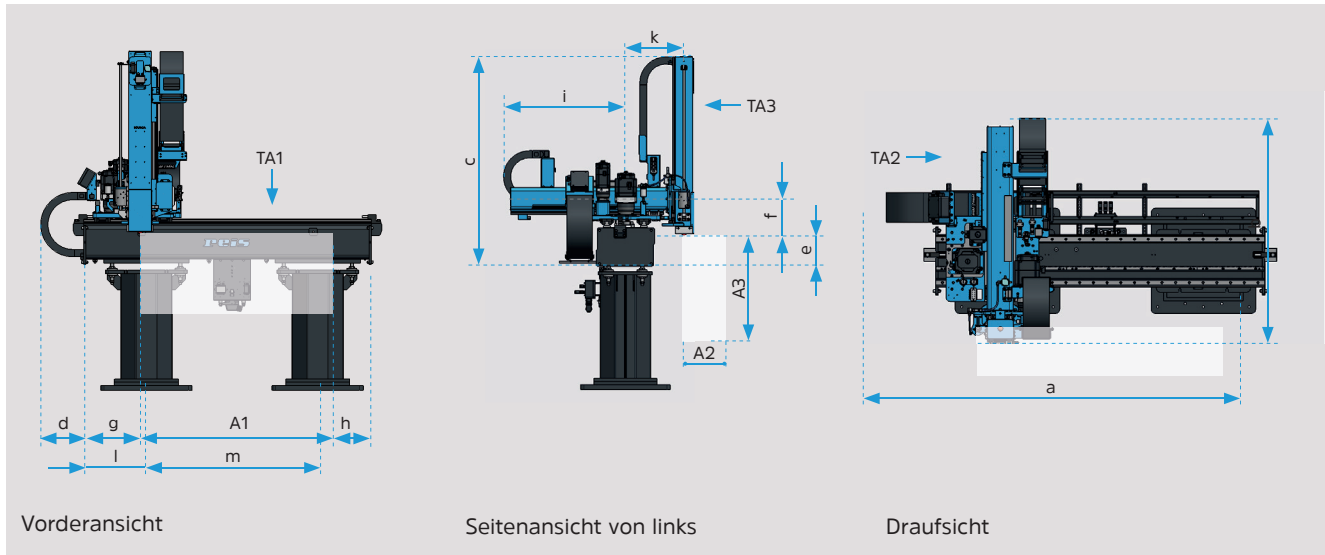
Für weitere Informationen kontaktieren Sie uns bitte unter: sales@reisrobotics.com

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 RL50

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 + 1.045	h	Ende TA1 bis WS	mm	205
b	Gesamtbreite	mm	A2 + 1.090	i	Überstand TA2 Mitte A1	mm	A2 + 605
c	Gesamthöhe (ohne Ständer)	mm	A3 + 635	k	Mitte TA1 bis WS	mm	395
d	Überstand E-Kette	mm	435	l	max. Ständerüberstand TA1	mm	1.250
e	UK TA1 bis WS	mm	125	m	max. Ständerabstand	mm	6.500
f	Mitte TA2 bis WS	mm	260				
g	Anfang TA1 bis WS	mm	410				

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.