

Technische Daten technical data données techniques

* Software-Kopplung
* software coupling
* couplage du logiciel

Typ / Type	RV130-150P
Maximallast max. payload / charge maximale	150 kg
Zusatzlast A3 additional load A3 / charge supplémentaire A3	20 kg
Zusatzlast A2 additional load A2 / charge supplémentaire A2	100 kg
max. Zusatzlast A2+A3 max. additional load A2+A3 / charge maximale supplémentaire A2+A3	100 kg
Zusatzlast A1 additional load A1 / charge supplémentaire A1	150 kg
Achsdaten / axis data / données axes	Geschwindigkeit / speed / vitesse
Achse / axis / axe 1 (A1)	105 °/s
Achse / axis / axe 2 (A2)	105 °/s
Achse / axis / axe 3 (A3)	85 °/s
Achse / axis / axe 5 (A5)	*
Achse / axis / axe 6 (A6)	250 °/s
Wiederholgenauigkeit / repeatability / répétabilité:	±0,4 mm
Gewicht Grundgerät (ohne Steuerung) weight of standard unit (without control cabinet) poids de l'unité de base (sans armoire)	1290 kg
Mittlere Leistungsaufnahme medium power consumption / puissance moyenne	3,9 kVA
Elektr. Anschlusswert connected load / puissance installée	6,3 kVA
Netzseitige Absicherung mains fusing / fusibles au réseau	max. 3x 25A Sicherung träge / fuse slow-blowing / fusible à action retardée
Schutzart (EN 60529) A1 – A6 protective system (EN 60529) A1 – A6 type de protection (EN 60529) A1 – A6	IP65
Befestigungsart fastening / position	stehend / upright / debout

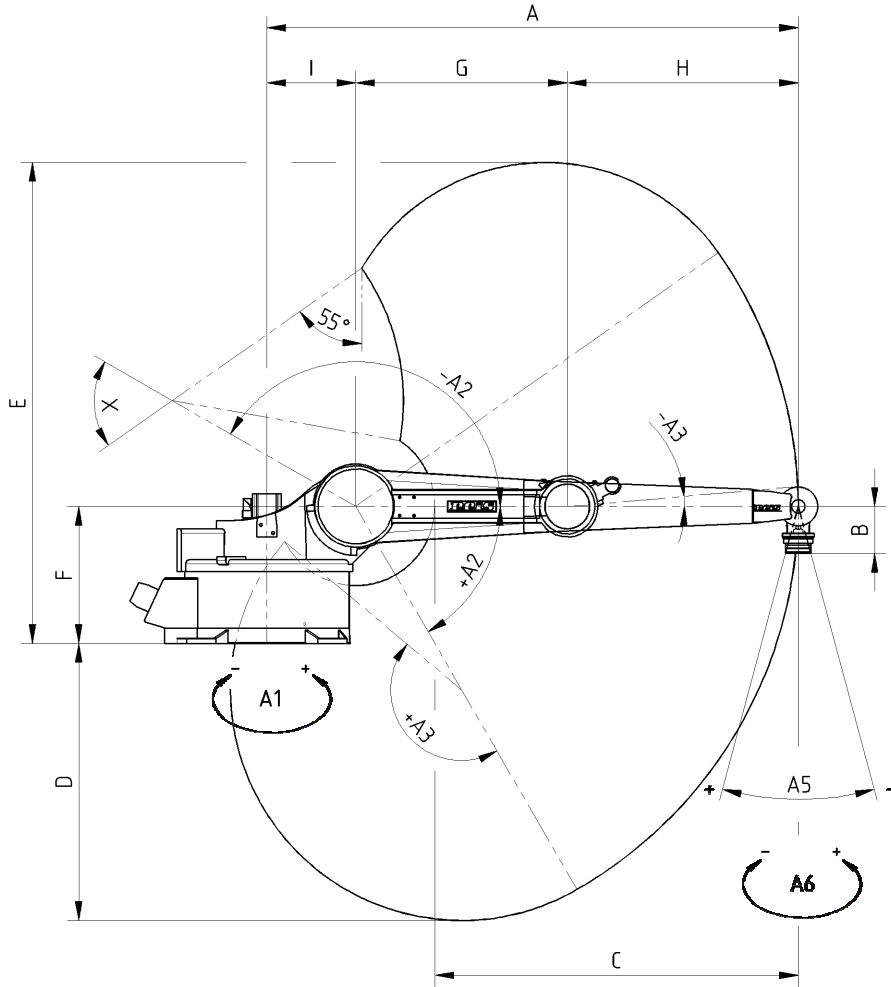
REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

Daten und Abmessungen können ohne Ankündigung von den Angaben abweichen. 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. Data and dimensions may change without notice. Specifications regarding the quality and usability of the products do not constitute a warranty of properties. They are intended to serve for informative purposes only. Solely the respective contract of sale shall be binding in respect of the extent of our supplies and services.

Les données et les dimensions peuvent différer des indications sans l'annoncer. Les informations sur la qualité et l'utilité pratique des produits n'assurent pas les caractéristiques, mais ne sont qu'à titre d'information. L'étendu de nos livraisons et de nos performances dépend particulièrement de l'affaire du contrat.

Arbeitsraum
work envelope
zone de travail



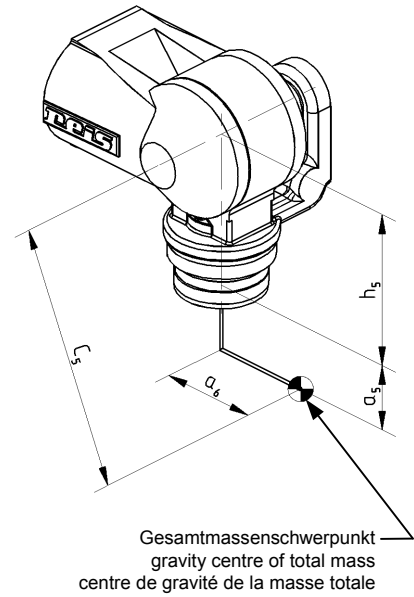
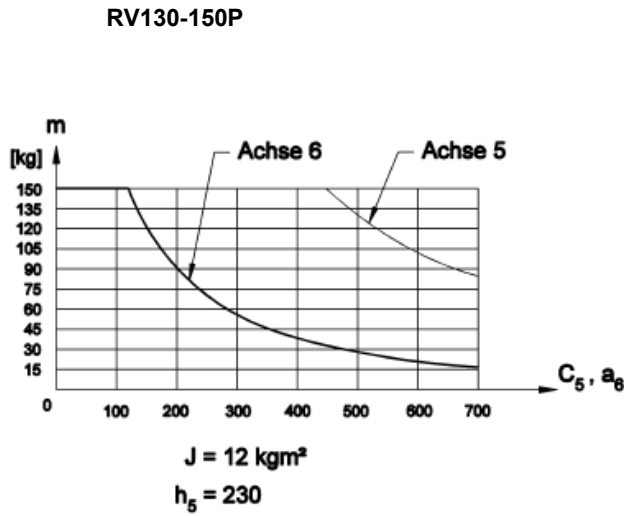
A1 = 0°
 A2 = 0°
 A3 = 0°
 A5 = 0°
 A6 = 0°

Verfahrensbereich Achse 1 bis 6 [°] range axis 1 to 6 / zone axe 1 jusqu' à 6	A1		A2		A3		A5		A6	
RV130-150P	±180		+50 / -135		+150 / -5		±15		±360	
Arbeitsraum work envelope / zone de travail [mm]	A	B	C	D	E	F	G	H	I	X [°]
RV130-150P	3200	230	1935	1756	2796	720	1170	1580	450	80

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg
 Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
 Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

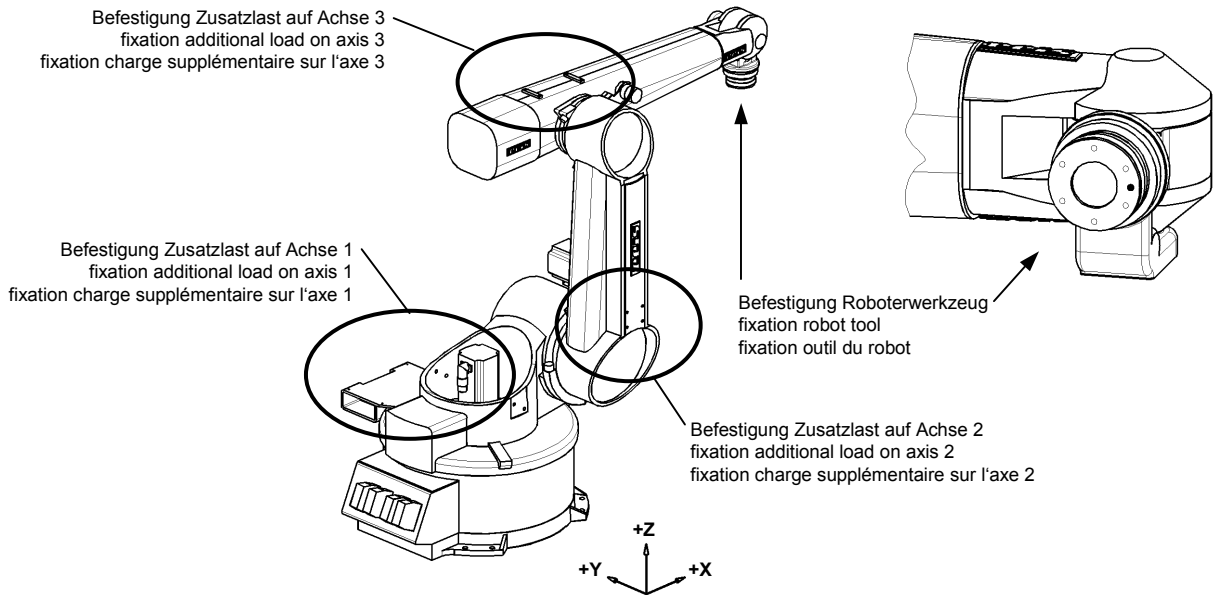
Belastungsdiagramm
load diagram
diagramme de charge



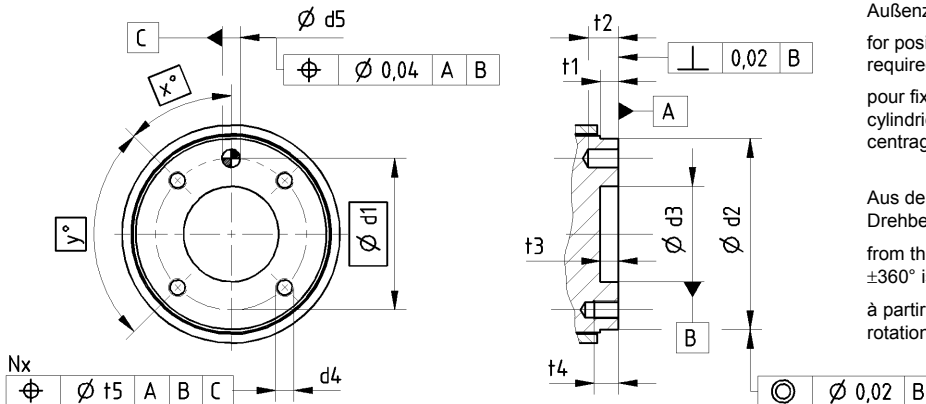
- m = Maximallast (Gesamtmasse)
max. load (total mass)
charge maximale (masse totale)
- C₅, a₆ = Schwerpunktabstand der Gesamtmasse zur Drehachse
distance of centre of gravity of total mass from rotary axis
distance du centre de gravité de la masse totale vers l'axe tournant
- J = max. zulässiges Massenträgheitsmoment für A6
max. admissible mass inertia moment for A6
moment d'inertie de masse max. admissible pour A6

$$C_5 = \sqrt{(h_5 + a_5)^2 + a_6^2}$$

Befestigung Roboterwerkzeug und Zusatzlast fixation robot tool and additional load fixation outil du robot et charge supplémentaire



Mechanische Schnittstelle Roboterwerkzeug mechanical interface robot tool interface mécanique outil du robot



Zur Lagefixierung ist zusätzlich zur Innen- oder Außenzentrierung ein Zylinderstift erforderlich
for position fixation a straight pin is additionally required for internal or external centering
pour fixation de la position une goupille cylindrique supplémentaire est requise pour centrage interne ou externe

Aus der dargestellten Position ist ein Drehbereich von $\pm 360^\circ$ möglich.
from the presented position a rotation range of $\pm 360^\circ$ is possible.

à partir de la position présentée un angle de rotation de $\pm 360^\circ$ est possible.

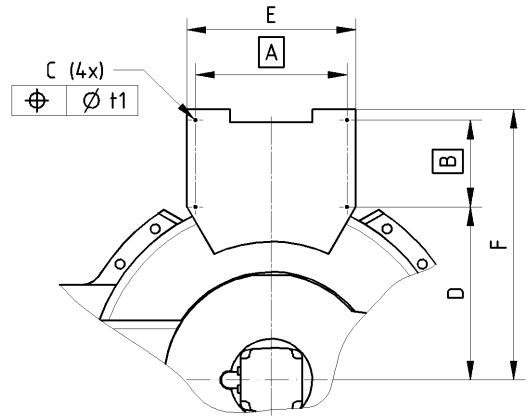
Typ Type	nach / acc. to / selon DIN9409-1-d1-N-d4	d ₁ [mm]	d ₂ h8 [mm]	d ₃ H7 [mm]	d ₄ [mm]	N	d ₅ H7 [mm]	x [°]	y [°]	t ₁ [mm]	t ₂ [mm]	t ₃ [mm]	t ₄ [mm]	t ₅ [mm]	M* [Nm]
RV130-150P	DIN9409-1-100-6-M8	100	125	63	M8	6	8	30	60	6	8	6	12	0,4	25

* Schraubengüte min. 8,8
* screws of quality min. 8,8
* qualité de vis min. 8,8

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

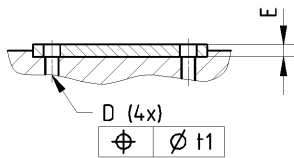
Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

Befestigung Zusatzlast auf Achse 1
fixation additional load on axis 1
fixation charge supplémentaire sur l'axe 1

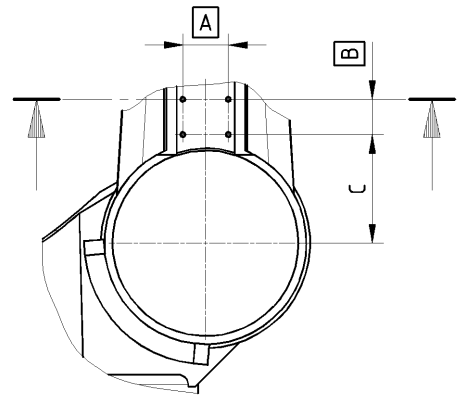


A [mm]	B [mm]	C [mm]	t1 [mm]	D [mm]	E [mm]	F [mm]
350	200	M8	0,5	400	390	625

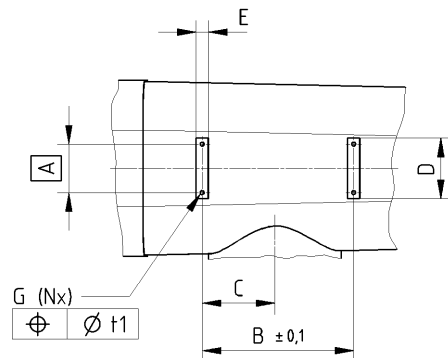
Befestigung Zusatzlast auf Achse 2
fixation additional load on axis 2
fixation charge supplémentaire sur l'axe 2



Type	A [mm]	B [mm]	C [mm]	D [mm]	t1 [mm]	Gewindetiefe depth of thread profondeur de filet [mm]	E [mm]
RV130-150P	90	70	260	M10	0,5	10	8



Befestigung Zusatzlast auf Achse 3
fixation additional load on axis 3
fixation charge supplémentaire sur l'axe 3



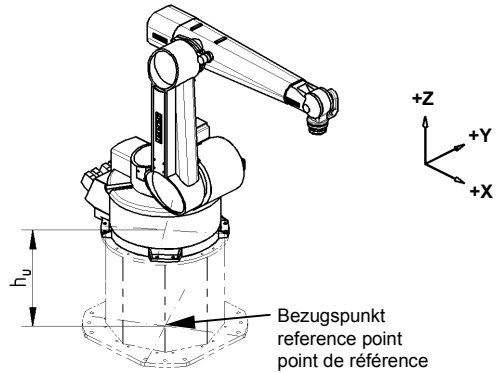
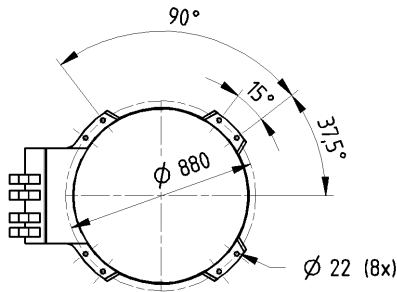
Typ Type	A [mm]	B [mm]	C [mm]	D [mm]	E [mm]	G [mm]	N	t1 [mm]	Gewindetiefe depth of thread profondeur de filet [mm]
RV130-150P	80	250	105	100	20	M8	4	0,5	10

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg
 Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
 Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

Roboterbefestigung robot fixation fixation du robot

Anschlussmaße für Roboterbefestigung
connecting dimensions for robot fixture
dimensions de connexion pour fixation de robot



Fundamentbelastung foundation load charge de fondation

Typ / Type	RV130-150P
F _{xy} [kN]	± 17
F _z [kN]	- 34,5
M _{xy} [kNm]	± 55
M _z [kNm]	± 21,5

Alle Angaben sind auf den Bezugspunkt bezogen / all indications referring to the reference point / toutes les indications se réfèrent au point de référence

bei Verwendung eines Unterbaus sind bei den Fundamentbelastungen folgende Werte umzurechnen :
in case of a base the following values are to be calculated for the foundation loads:
dans le cas d'une base les valeurs suivantes sont à calculer pour les charges de fondation:

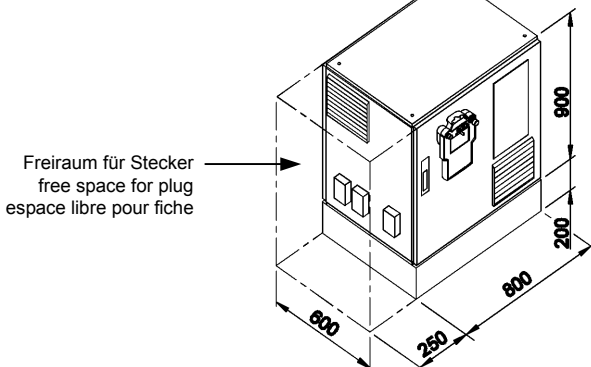
$$F_{z_U} [kN] = F_z [kN] - m_U [kg] * 0,01$$

$$M_{xy_U} [kNm] = M_{xy} [kNm] + F_{xy} [kN] * h_U [m]$$

m_U = Masse des Unterbaus
mass of base
masse de base

Steuerung control commande

ROBOTstarV



Gewicht / weight / poids:

170 kg

Schutzart / protective system / type de protection:

IP54

Nennanschlussspannung / rated supply voltage / tension nominale de ligne:

3x 400V ~ (AC) / 50-60Hz

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

Walter-Reis-Str. 1
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0
Internet: www.reisrobotics.de

D-63785 Obernburg
Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
mailto: info@reisrobotics.de