

8 Kurzzeichen nach AWF 310

(AWF)® Maschinenkarte für Industrieroboter

8 Inventar-Nr.

8 Benennung

REIS-ROBOT

8 Typ

RV6

8 Hersteller

REIS GMBH & CO MASCHINENFABRIK

10 8 Lieferer

Im Weidig 1-4, D-63785 Obernburg

8 Baujahr 8/1993

8 Liefer-Tag

8 Liefer-Nr.

8 Inbetriebn.

8 Standort

7 Masch.-Gruppe

8 Bestell-Nr.

8 Anschaffungskosten

8 Kostenstelle

8 Internes Kennzeichen

DM

Technische Daten**Arbeitsbereich**

Bewegungsmöglichkeiten des Armes:

Translatorisch in X-Richtung, Hub	mm	siehe Bestellung	
Geschwindigkeit	mm/s		
Translatorisch in Y-Richtung, Hub	mm		
Geschwindigkeit	mm/s		
Translatorisch in Z-Richtung, Hub	mm		
Geschwindigkeit	mm/s		
Rotationsbewegung I (Drehen), Winkel	Achse 1	330	°
Geschwindigkeit		140	°/s
Rotationsbewegung II (Neigen), Winkel	Achse 2	165	°
Geschwindigkeit		140	°/s
Rotationsbewegung III (Schwenken), Winkel	Achse 3	270	°
Geschwindigkeit		140	°/s
Bewegungsmöglichkeiten des Handgelenks am Arm:			
Rotationsbewegung IV (Drehen), Winkel	Achse 4	360	°
Rotationsbewegung V (Neigen), Winkel	Achse 5	246	°
Rotationsbewegung VI (Schwenken), Winkel	Achse 6	720	°
Geschwindigkeit A4/5-270°/s A6-400°/s			
Normallast		kg	
Maximallast	6	kg	
(Bei eingeschränktem Weg und/oder Geschwindigkeit)			

Lichtbild und Grundflächenmaße

Fundamentplan-Nr.

Stromlaufplan-Nr.

Referenzstellung: REIS Roboter

