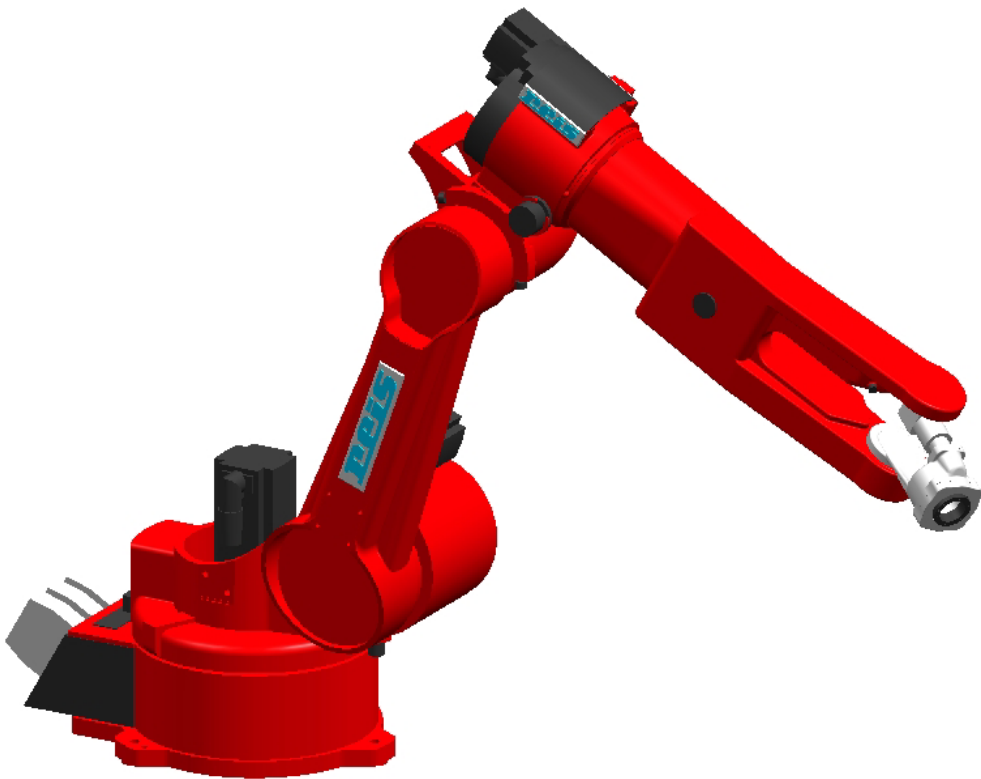


# RV20-6HW, RV20-10HW, RV30-10HW



## Technische Daten technical data données techniques

Typ / Type	RV20-6HW	RV20-10HW	RV30-10HW
Maximallast max. payload / charge maximale	6 kg	10 kg	10 kg
Zusatzlast A3 additional load A3 / charge supplémentaire A3	10 kg	10 kg	10 kg
Zusatzlast A2 additional load A2 / charge supplémentaire A2	20 kg	20 kg	20 kg
max. Zusatzlast A2+A3 max. additional load A2+A3 / charge maximale supplémentaire A2+A3	20 kg	20 kg	20 kg
Zusatzlast A1 additional load A1 / charge supplémentaire A1	30 kg	30 kg	50 kg
Achsdaten / axis data / données axes	Geschwindigkeit / speed / vitesse		
Achse / axis / axe 1 (A1)	200 °/s	200 °/s	165 °/s
Achse / axis / axe 2 (A2)	165 °/s	165 °/s	165 °/s
Achse / axis / axe 3 (A3)	150 °/s	150 °/s	150 °/s
Achse / axis / axe 4 (A4)	450 °/s	450 °/s	450 °/s
Achse / axis / axe 5 (A5)	450 °/s	400 °/s	400 °/s
Achse / axis / axe 6 (A6)	750 °/s	650 °/s	650 °/s
Wiederholgenauigkeit / repeatability / répétabilité:	±0,05 mm	±0,05 mm	±0,08 mm
Gewicht Grundgerät (ohne Steuerung) weight of standard unit (without control cabinet) poids de l'unité de base (sans armoire)	225 kg	222 kg	365 kg
Mittlere Leistungsaufnahme medium power consumption / puissance moyenne	1,6 kVA	1,6 kVA	1,6 kVA
Elektr. Anschlusswert connected load / puissance installée	2,5 kVA	2,5 kVA	2,5 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	IP65	IP65
Befestigungsart fastening / position	stehend / upright / debout hängend / suspended / suspendu		

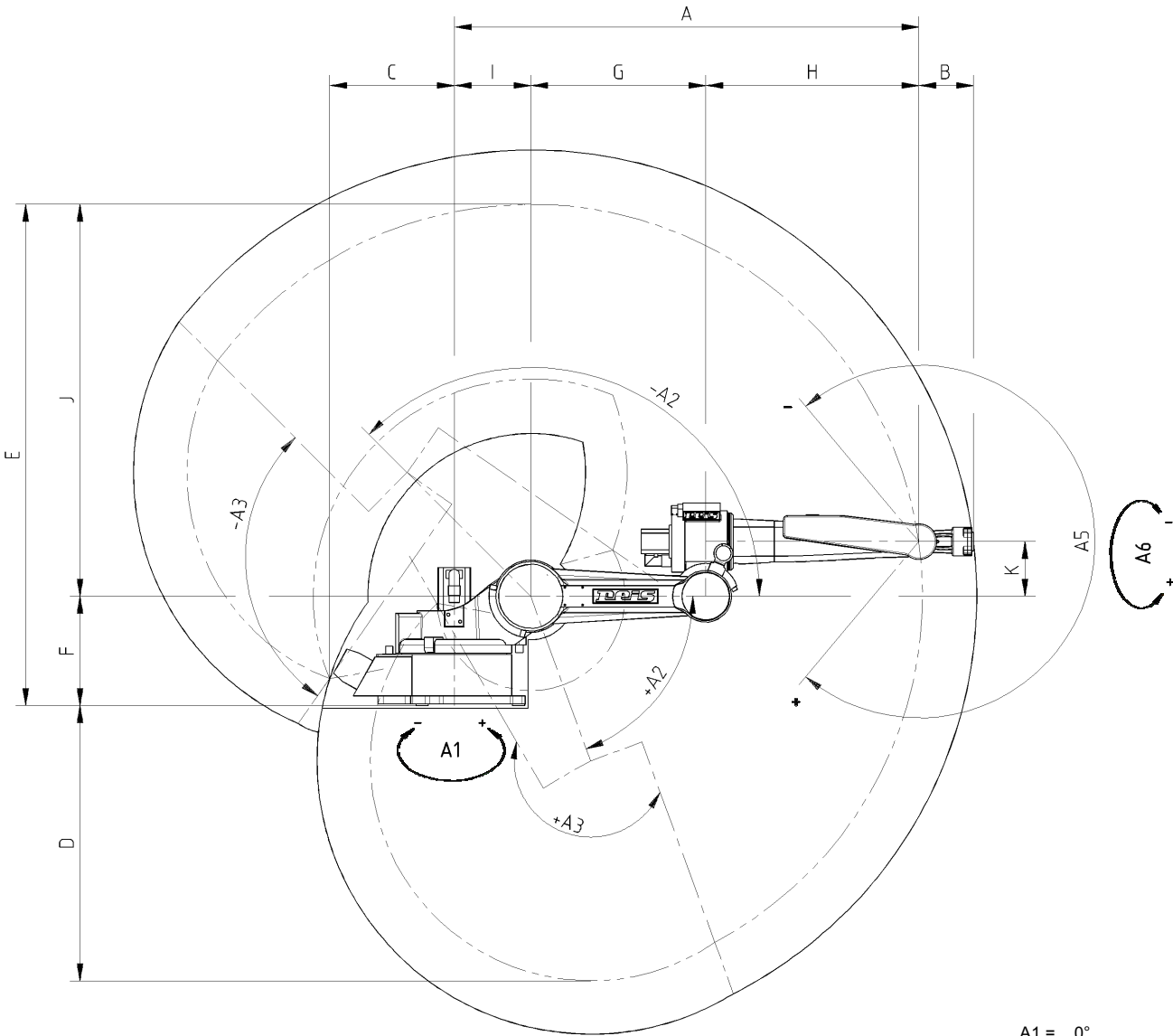
REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG  
Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg  
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110  
Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

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.

# RV20-6HW, RV20-10HW, RV30-10HW



Arbeitsraum  
work envelope  
zone de travail



A1 = 0°  
A2 = 0°  
A3 = 0°  
A4 = -90°  
A5 = 0°  
A6 = 0°

Verfahrbereich Achse 1 bis 6 range axis 1 to 6 / zone axe 1 jusqu' a 6	A1		A2		A3		A4		A5		A6	
RV20-6HW	±180		+70 / -135		+170 / -100		±185		±130		±360	
RV20-10HW	±180		+70 / -135		+170 / -100		±185		±130		±360	
RV30-10HW	±180		+70 / -140		+170 / -100		±185		±130		±360	
Arbeitsraum work envelope / zone de travail	[mm]											
	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	
RV20-6HW	1700	200	978	1007	1834	400	640	780	280	1434	200	
RV20-10HW	1550	200	834	862	1686	400	640	630	280	1286	200	
RV30-10HW	2065	200	1262	1243	2231	475	800	945	320	1756	215	

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

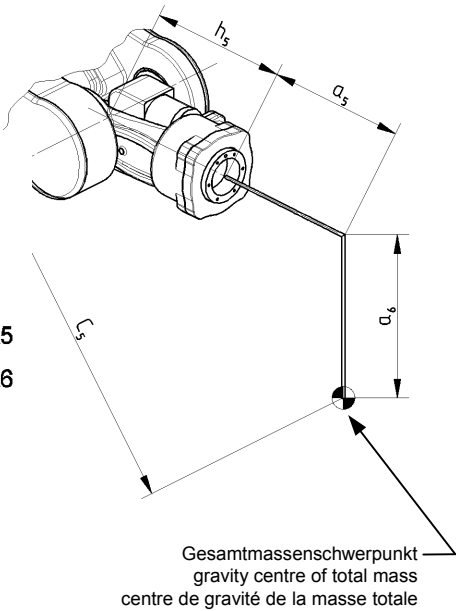
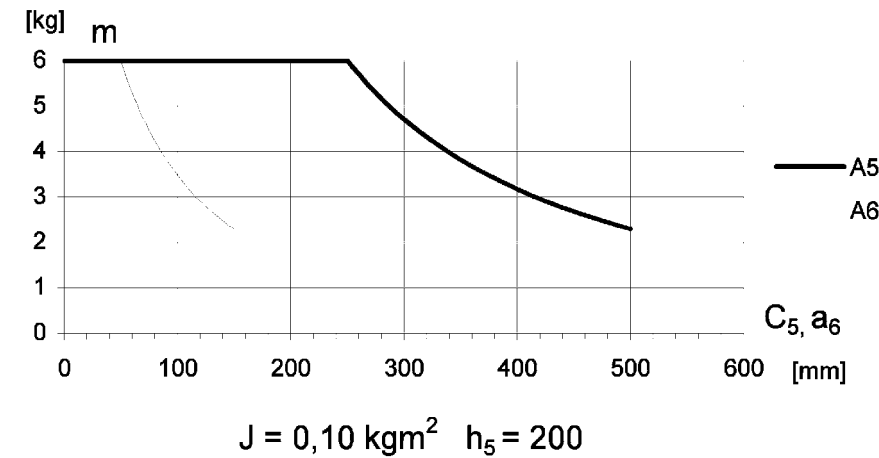
Walter-Reis-Str. 1  
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0  
Internet: www.reisrobotics.de

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

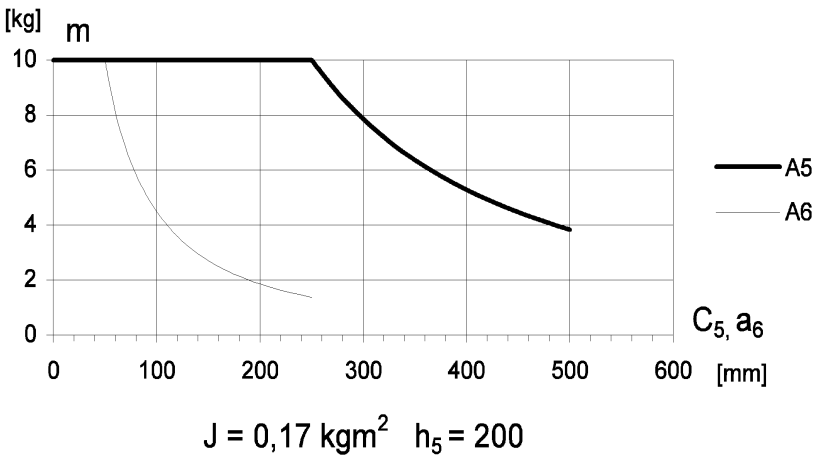
# RV20-6HW, RV20-10HW, RV30-10HW

Belastungsdiagramm  
load diagram  
diagramme de charge

RV20-6HW



RV20-10HW  
RV30-10HW



- m = Maximallast (Gesamtmasse)  
max. load (total mass)  
charge maximale (masse totale)
- $C_5, a_6$  = 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

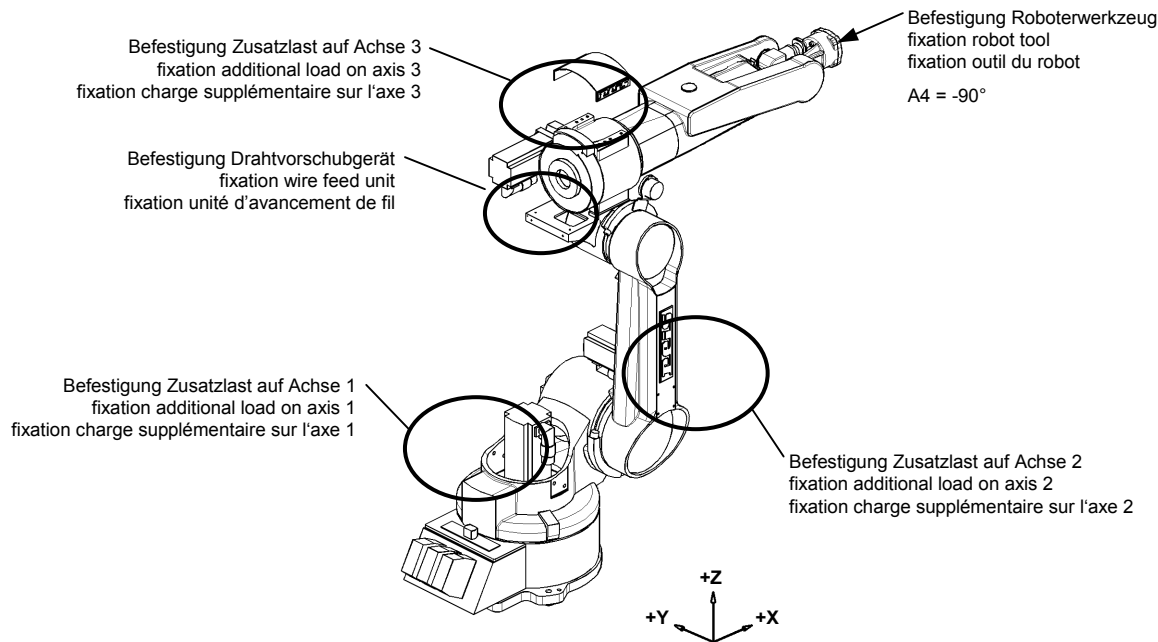
$$C_5 = \sqrt{(h_5 + a_5)^2 + a_6^2}$$

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

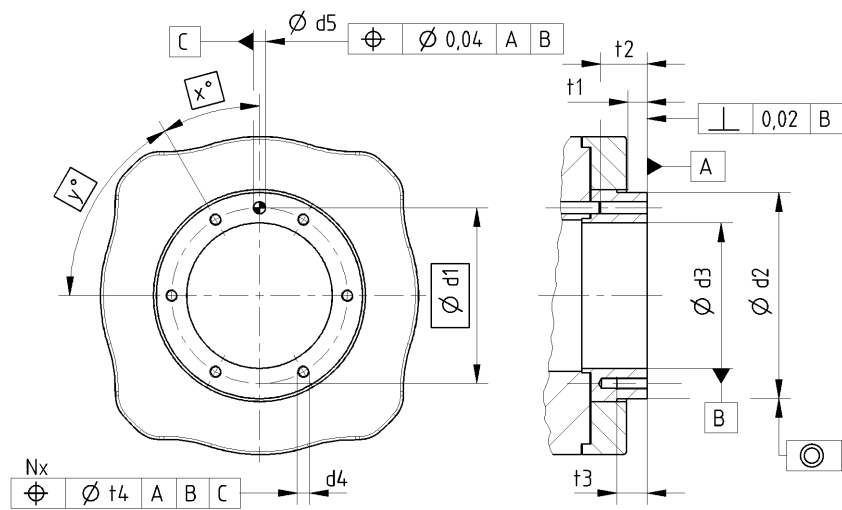
Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg  
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110  
Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

# RV20-6HW, RV20-10HW, RV30-10HW

## 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 <sub>1</sub> [mm]	d <sub>2</sub> h8 [mm]	d <sub>3</sub> H7 [mm]	d <sub>4</sub> [mm]	N	d <sub>5</sub> H7 [mm]	x [°]	y [°]	t <sub>1</sub> [mm]	t <sub>2</sub> [mm]	t <sub>3</sub> [mm]	t <sub>4</sub> [mm]	M* [Nm]
RV20-6HW	DIN9409-1-58-6-M4	58	68	48	M4	6	4	30	60	6,3	15	10	0,2	3
RV20-10HW	DIN9409-1-58-6-M4	58	68	48	M4	6	4	30	60	6,3	15	10	0,2	3
RV30-10HW	DIN9409-1-58-6-M4	58	68	48	M4	6	4	30	60	6,3	15	10	0,2	3

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

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

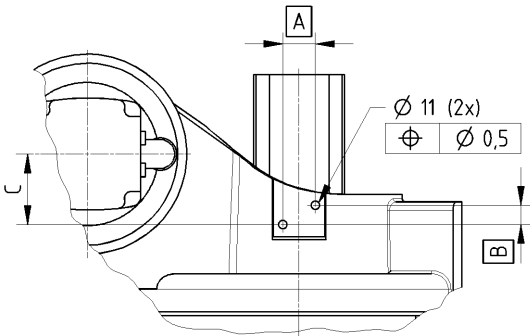
Walter-Reis-Str. 1  
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0  
Internet: www.reisrobotics.de

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

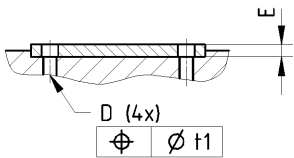
# RV20-6HW, RV20-10HW, RV30-10HW

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

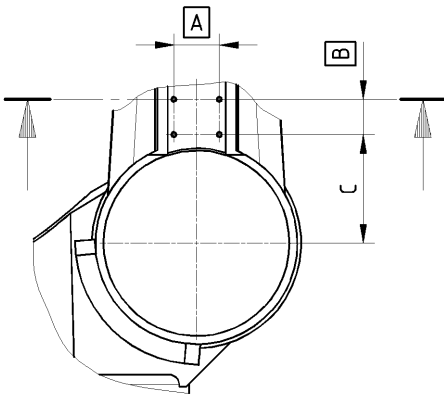
Typ Type	A [mm]	B [mm]	C [mm]
RV20-6HW	43	25,5	93
RV20-10HW	43	25,5	93
RV30-10HW	43	25,5	100



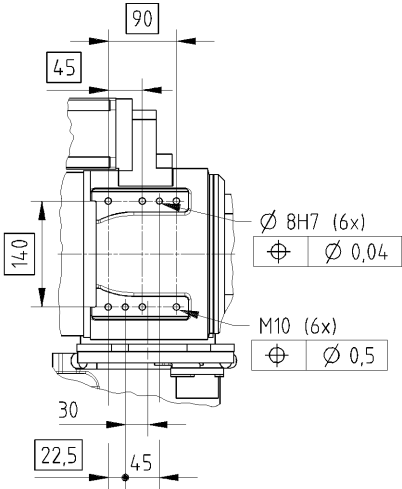
**Befestigung Zusatzlast auf Achse 2**  
**fixation additional load on axis 2**  
**fixation charge supplémentaire sur l'axe 2**



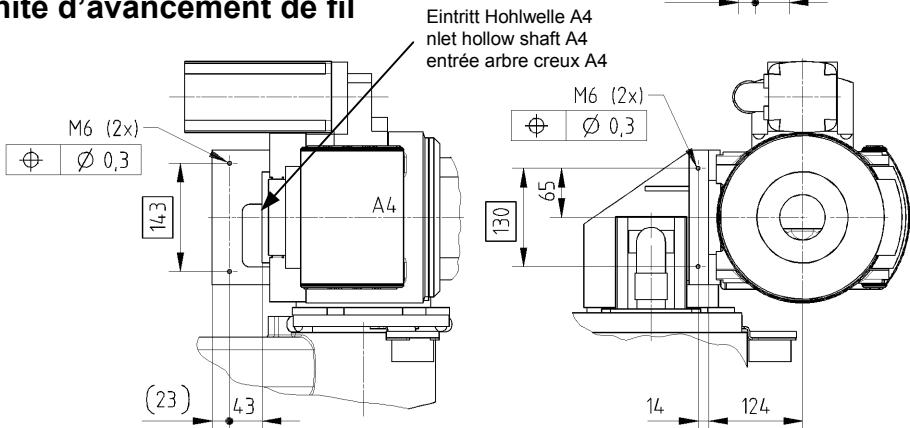
Typ Type	A [mm]	B [mm]	C [mm]	D [mm]	t1 [mm]	Gewindetiefe depth of thread profondeur de filet [mm]	E [mm]
RV20-6HW	65	65	124,5	M6	0,3	15	3
RV20-10HW	65	65	124,5	M6	0,3	15	3
RV30-10HW	65	65	147,5	M6	0,3	15	3



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



**Befestigung Drahtvorschubgerät**  
**fixation wire feed unit**  
**fixation unité d'avancement de fil**



REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

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

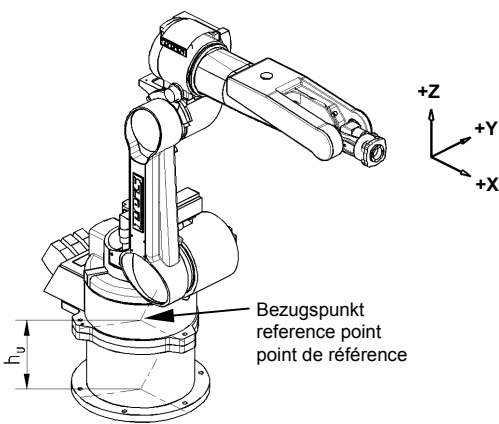
D-63785 Obernburg  
 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110  
 mailto: info@reisrobotics.de

# RV20-6HW, RV20-10HW, RV30-10HW

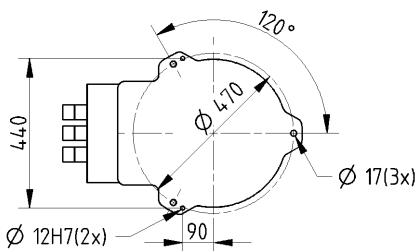


## Roboterbefestigung robot fixation fixation du robot

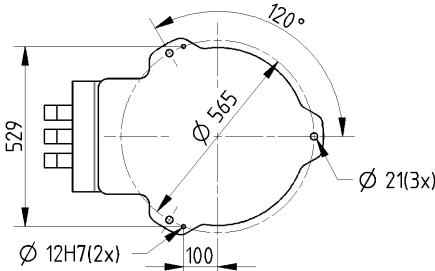
Anschlussmaße für Roboterbefestigung  
connecting dimensions for robot fixture  
dimensions de connexion pour fixation de robot



### RV20-6HW RV20-10HW



### RV30-10HW



## Fundamentbelastung foundation load charge de fondation

Typ / Type	RV20-6HW	RV20-10HW	RV30-10HW
Fxy [kN]	± 5,0	± 5,5	± 6,5
Fz [kN]	- 7,5	- 8,5	- 11,0
Mxy [kNm]	± 7,5	± 8,0	± 12,5
Mz [kNm]	± 2,5	± 2,5	± 5,0

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

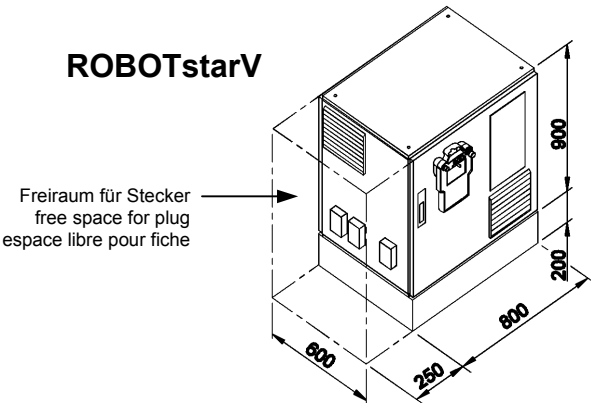
bei Verwendung eines Unterbaus sind bei den Fundamentbelastungen folgende Werte umzurechnen :  
in case of a base the following values are to be calculated for the foundation loads:  
dans le cas d'une base les valeurs suivantes sont à calculer pour les charges de fondation:

$$F_{zU} [kN] = F_z [kN] - m_U [kg] \cdot 0,01$$
$$M_{xyU} [kNm] = M_{xy} [kNm] + F_{xy} [kN] \cdot h_U [m]$$

$$m_U = \text{Masse des Unterbaus}$$
$$\text{mass of base}$$
$$\text{masse de base}$$

## 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