

Technische Daten technical data données techniques

Typ / Type	RV10-6	RV20-6	RV20-16
Maximallast max. payload / charge maximale	6 kg	6 kg	16 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	30 kg
Achsdaten / axis data / données axes	Geschwindigkeit / speed / vitesses		
Achse / axis / axe 1 (A1)	200 °/s	200 °/s	200 °/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	450 °/s	450 °/s
Achse / axis / axe 6 (A6)	600 °/s	600 °/s	500 °/s
Wiederholgenauigkeit / repeatability / répétabilité:	± 0,05 mm	± 0,05 mm	± 0,05 mm
Gewicht Grundgerät (ohne Steuerung) weight of standard unit (without control cabinet) poids de l'unité de base (sans armoire)	200 kg	216 kg	220 kg
Mittlere Leistungsaufnahme medium power consumption / puissance moyenne	1,4 kVA	1,6 kVA	1,6 kVA
Elektr. Anschlusswert connected load / puissance installée	2,3 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

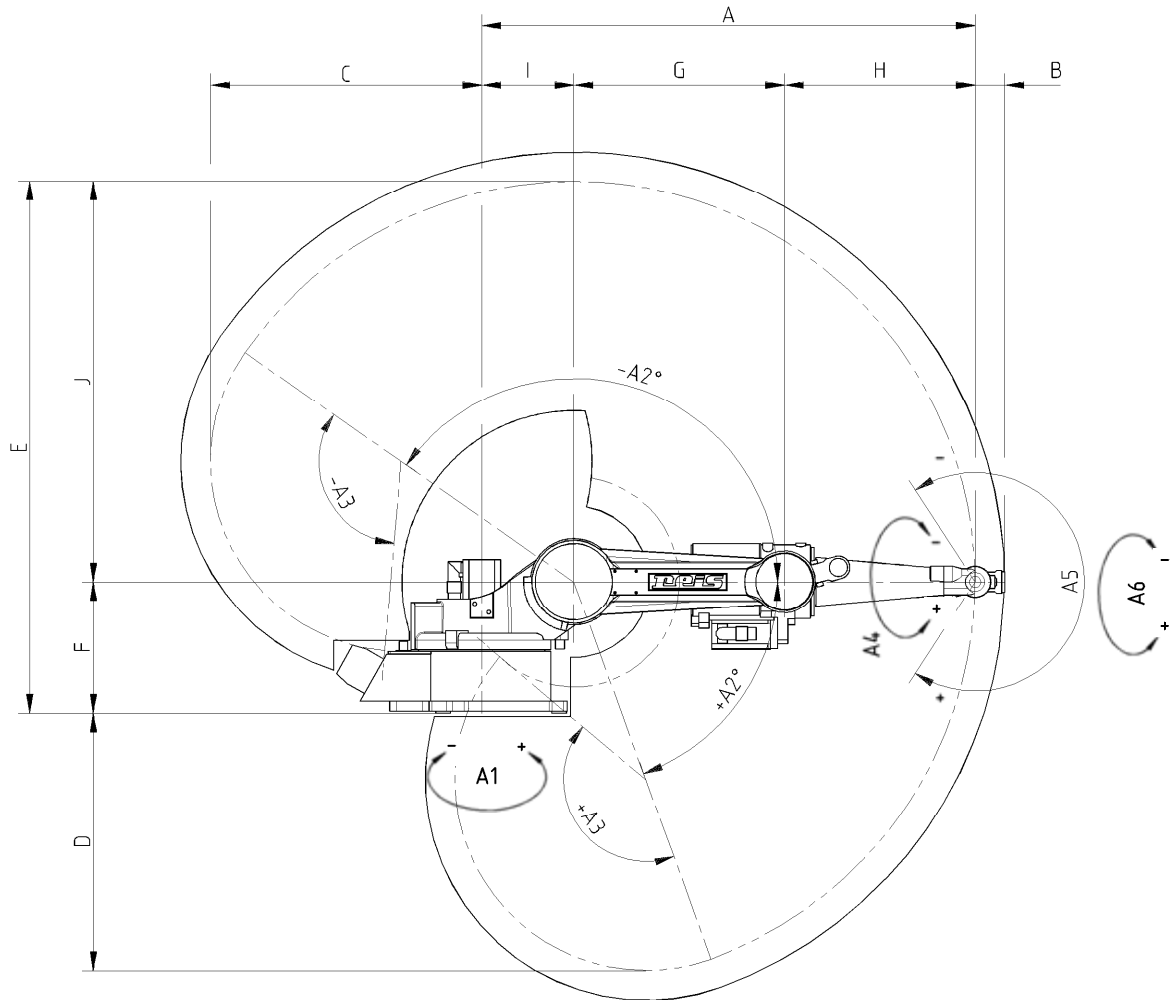
Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

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.

RV10-6, RV20-6, RV20-16

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' à 6	[°]									
	A1	A2	A3	A4	A5	A6				
RV10-6	±180°	+70° / -145°	+150° / -120°	±210°	±123°	±360°				
RV20-6	±180°	+70° / -135°	+150° / -120°	±210°	±123°	±360°				
RV20-16	±180°	+70° / -135°	+150° / -120°	±210°	±123°	±360°				
Arbeitsraum work envelope / zone de travail	[mm]									
	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
RV10-6	1500	90	824	781	1620	400	640	580	280	1220
RV20-6	1700	90	953	981	1820	400	640	780	280	1420
RV20-16	1500	100	753	781	1620	400	640	580	280	1220

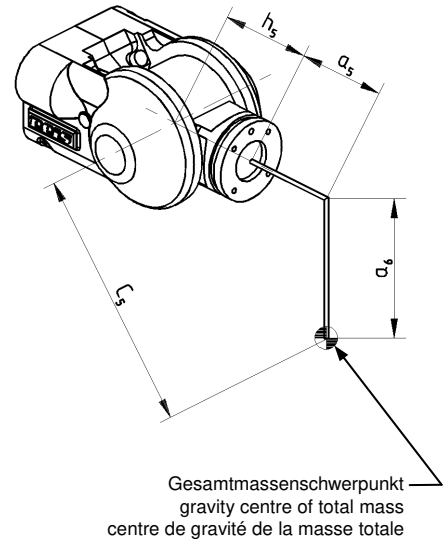
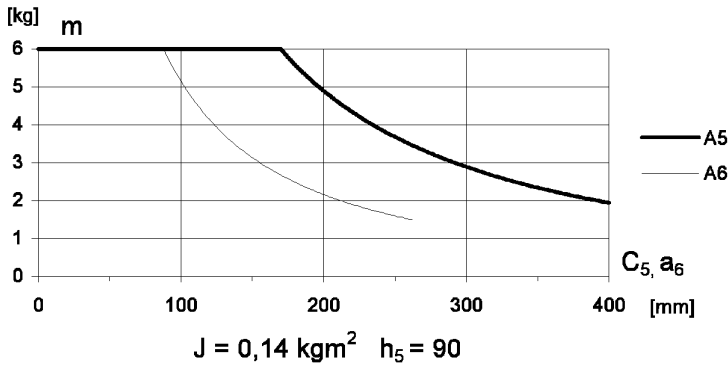
REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

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

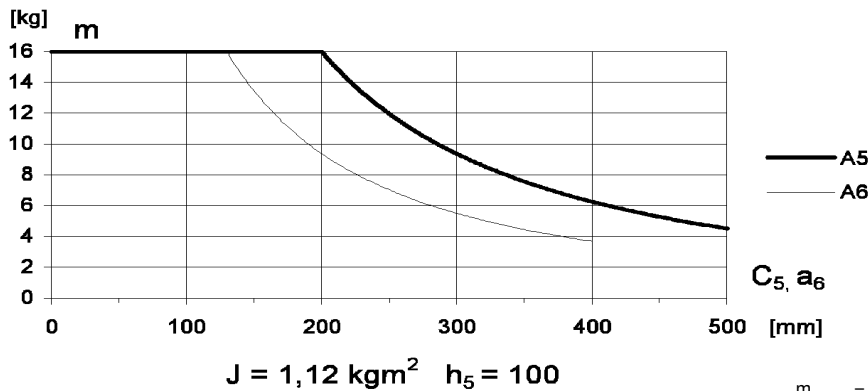
RV10-6, RV20-6, RV20-16

Belastungsdiagramm
load diagram
diagramme de charge

RV10-6
RV20-6



RV20-16



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

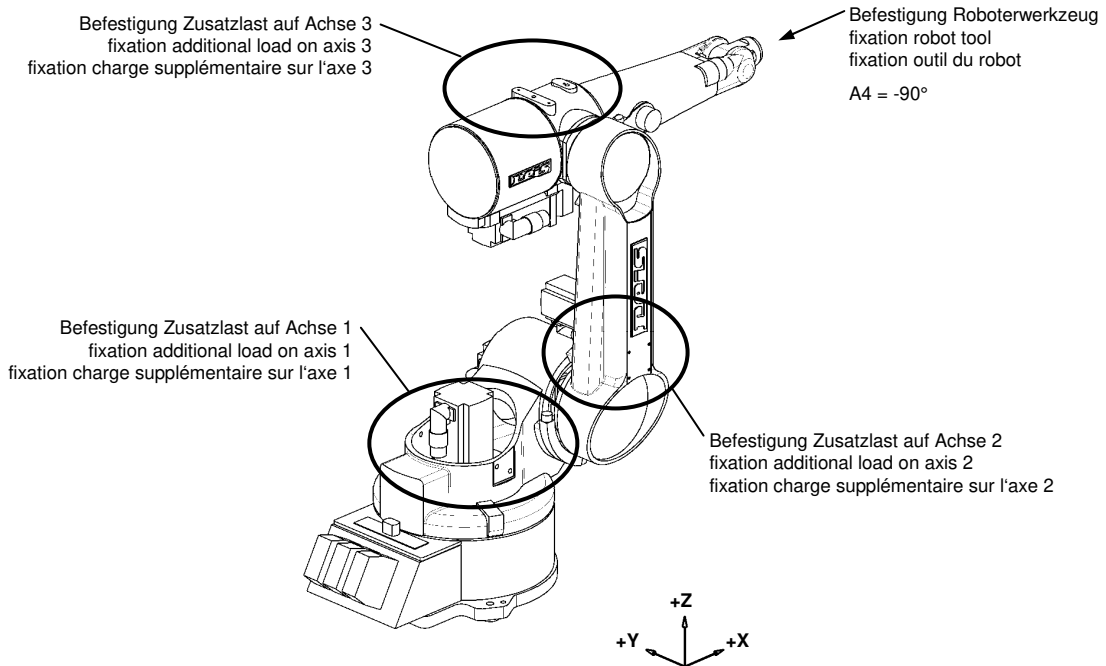
$$C_5 = \sqrt{(h_5 + a_5)^2 + a_6^2}$$

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

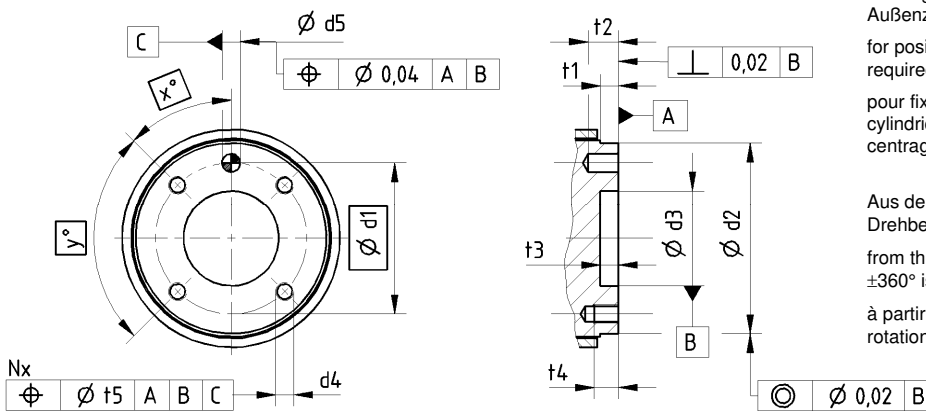
Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

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

Maßangaben / dimensions [mm]



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



Zur Lagefixierung ist zusätzlich zur Innen- oder Außenzentrierung ein Zylinderstift erforderlich für 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]
RV10-6	DIN9409-1-50-4-M6	50	63	31,5	M6	4	6	45	90	6	6	6	8	0,2	10
RV20-6	DIN9409-1-50-4-M6	50	63	31,5	M6	4	6	45	90	6	6	6	8	0,2	10
RV20-16	DIN9409-1-63-4-M6	63	80	40	M6	4	6	45	90	8	6	6	8	0,2	10

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

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

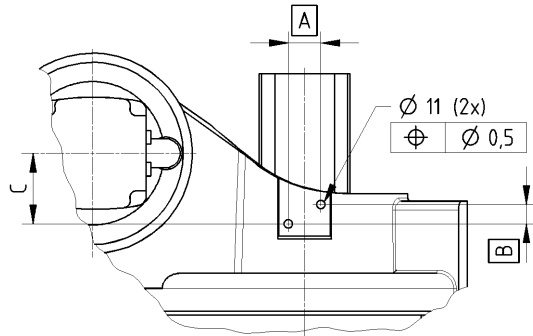
Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

RV10-6, RV20-6, RV20-16

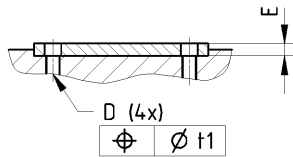
Befestigung Zusatzlast auf Achse 1 fixation additional load on axis 1 fixation charge supplémentaire sur l'axe 1

Maßangaben / dimensions [mm]

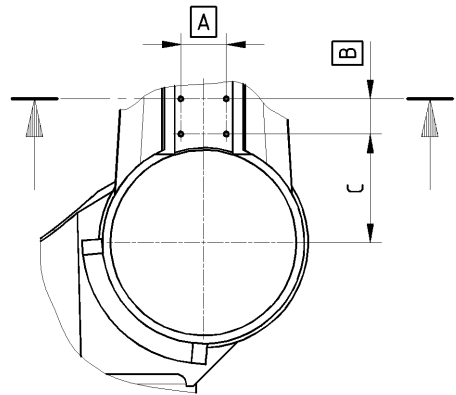
Typ Type	A [mm]	B [mm]	C [mm]
RV10-6	43	25,5	93
RV20-6	43	25,5	93
RV20-16	43	25,5	93



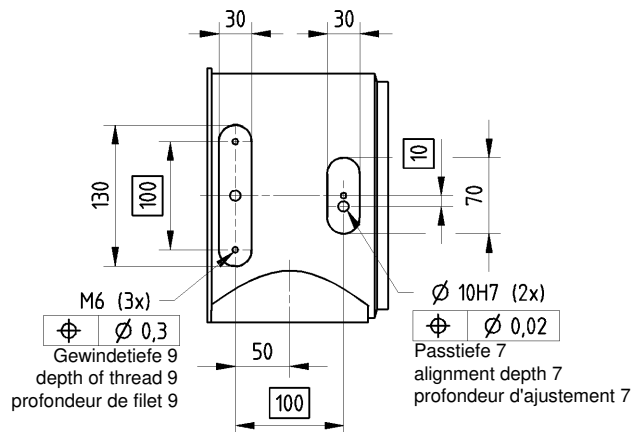
Befestigung Zusatzlast auf Achse 2 fixation additional load on axis 2 fixation charge supplémentaire sur l'axe 2



Typ Type	A [mm]	B [mm]	C [mm]	D [mm]	t1 [mm]	Gewindetiefe depth of thread profondeur de filet [mm]	E [mm]
RV10-6	65	65	124,5	M6	0,3	15	3
RV20-6	65	65	124,5	M6	0,3	15	3
RV20-16	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



REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

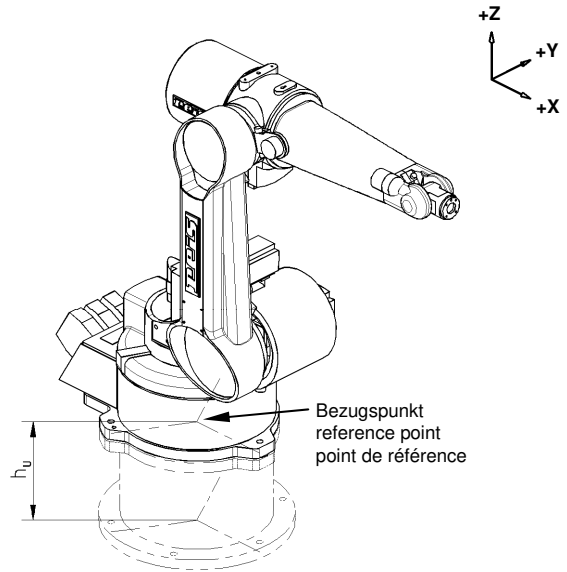
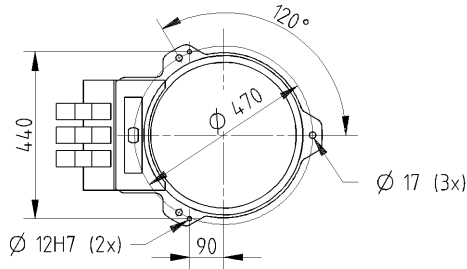
Walter-Reis-Str. 1 D-63785 Obernburg
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0 Fax: ++49(0) 60 22 / 503-110
Internet: www.reisrobotics.de mailto: info@reisrobotics.de

RV10-6, RV20-6, RV20-16

Roboterbefestigung robot fixation fixation du robot

Maßangaben / dimensions [mm]

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



Fundamentbelastung foundation load charge de fondation

Typ / Type	RV10-6	RV20-6	RV20-16
Fxy [kN]	± 4,0	± 6,0	± 5,5
Fz [kN]	- 6,0	- 8,5	- 8,5
Mxy [kNm]	± 6,0	± 8,5	± 8,5
Mz [kNm]	± 3,0	± 3,0	± 2,5

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:

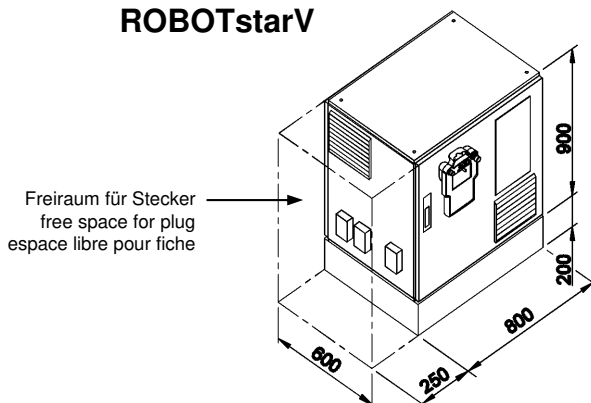
$$F_{zu} [kN] = F_z [kN] - m_u [kg] * 0,01$$

$$M_{xyu} [kNm] = M_{xy} [kNm] + F_{xy} [kN] * h_u [m]$$

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:

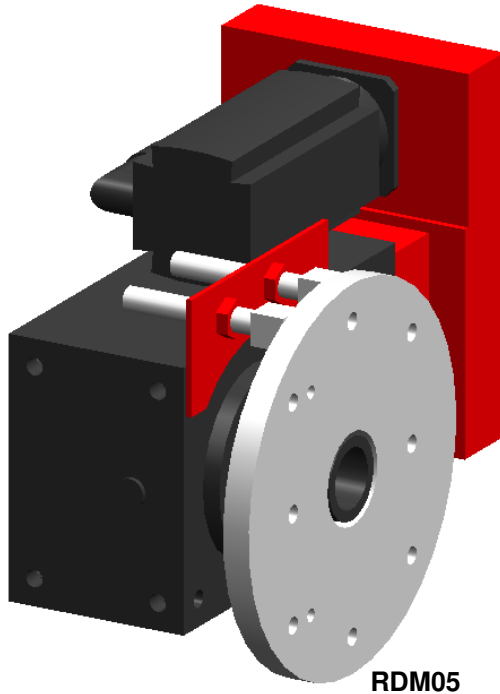
3x 400V ~ (AC) / 50-60Hz

REIS GMBH & CO.KG MASCHINENFABRIK OBERNBURG

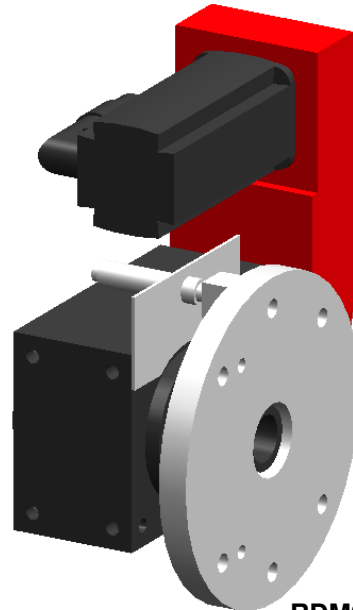
Walter-Reis-Str. 1
Phone: ++49(0) 60 22 / 503-0
Internet: www.reisrobotics.de

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

RDM02, RDM05



RDM05



RDM02

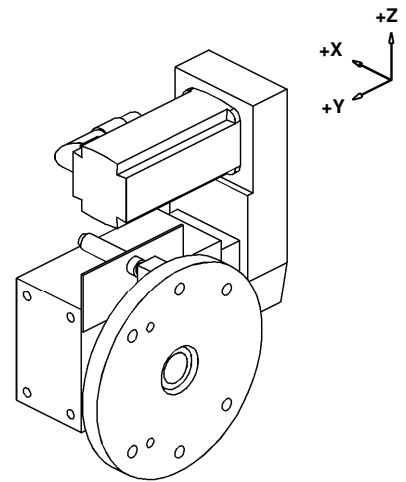
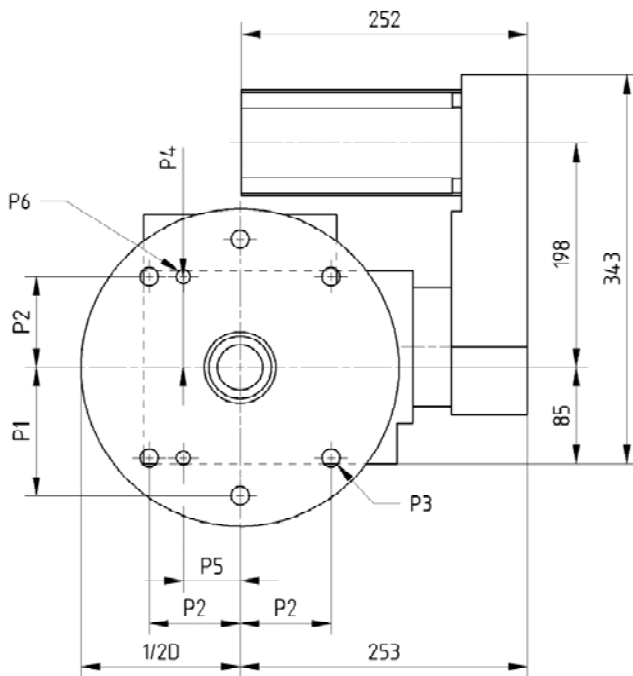
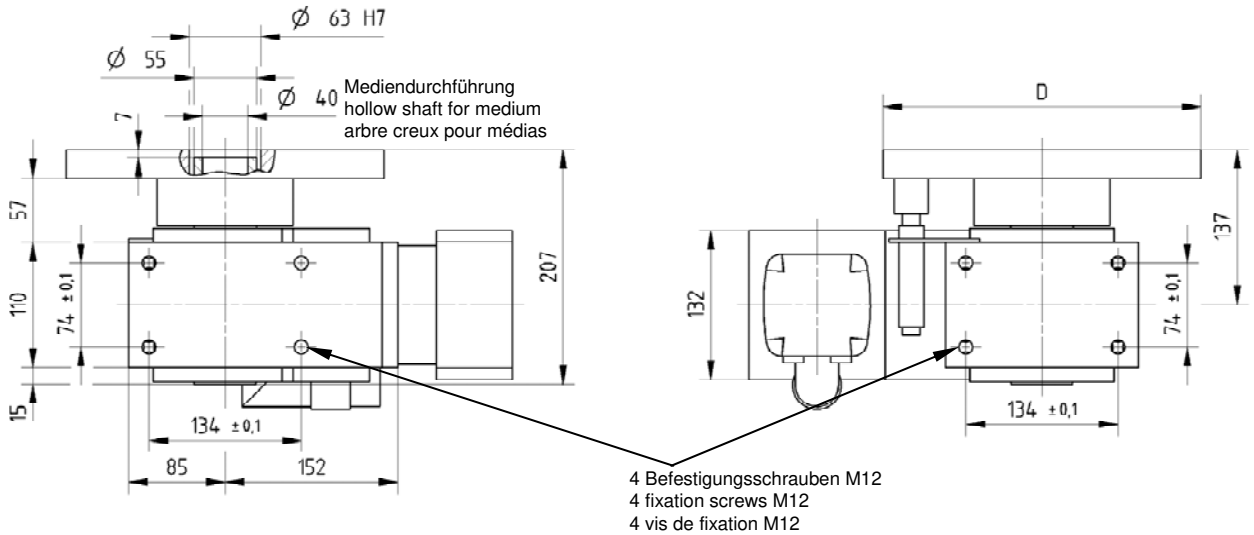
Technische Daten technical data données techniques

Typ / Type		RDM 02		RDM 05	
Maximallast (Drehachse horizontal) max. payload (rotary axis horizontal) charge maximale (axe de rotation horizontal)		200 kg		500 kg	
Maximallast (Drehachse vertikal) max. payload (rotary axis vertical) charge maximale (axe de rotation vertical)		300 kg		500 kg	
Max. Massenträgheitsmoment max. admissible mass moment of inertia moment d'inertie masse max. admissible		20 kgm ²		92 kgm ²	
Max. Drehmoment max. torque moment d'un couple maximale		200 Nm		750 Nm	
Max. Kippmoment * max. tilting moment * moment de basculement maxi. *		590 Nm		2200 Nm	
Schwenkbereich / swivel range / zone de pivotement		370°			
Geschwindigkeit / speed / vitesse		180°/s			
Wiederholgenauigkeit repeatability répétabilité:	Standard	± 0,04 mm/ r=140 mm		± 0,05 mm/ r=175 mm	
	Option	± 0,05 mm/ r=175 mm		± 0,08 mm/ r=300 mm	
Hohlwelle für Mediendurchführung hollow shaft for medium arbre creux pour médias		∅ 40 mm		∅ 55 mm	
Gewicht / weight / poids		55 kg		125 kg	
Gewicht Platscheibe weight plate diameter poids du plateau	Standard	∅ 280 mm	12 kg	∅ 350 mm	18 kg
	Option	∅ 350 mm	18 kg	∅ 600 mm	55 kg
Elektr. Anschlusswert connected load / puissance installée		0,2 kVA		0,3 kVA	

* Externe Momente, sowie dynamische Belastungen durch Relativbewegungen der gesamten Einheit sind zu berücksichtigen.
External moments as well as dynamic loads due to relative movements of the total unit have to be considered.
Il faut considérer des moments extérieurs et aussi des charges dynamiques grâce aux mouvements relatifs de l'unité totale.

Abmessungen dimensions dimensions

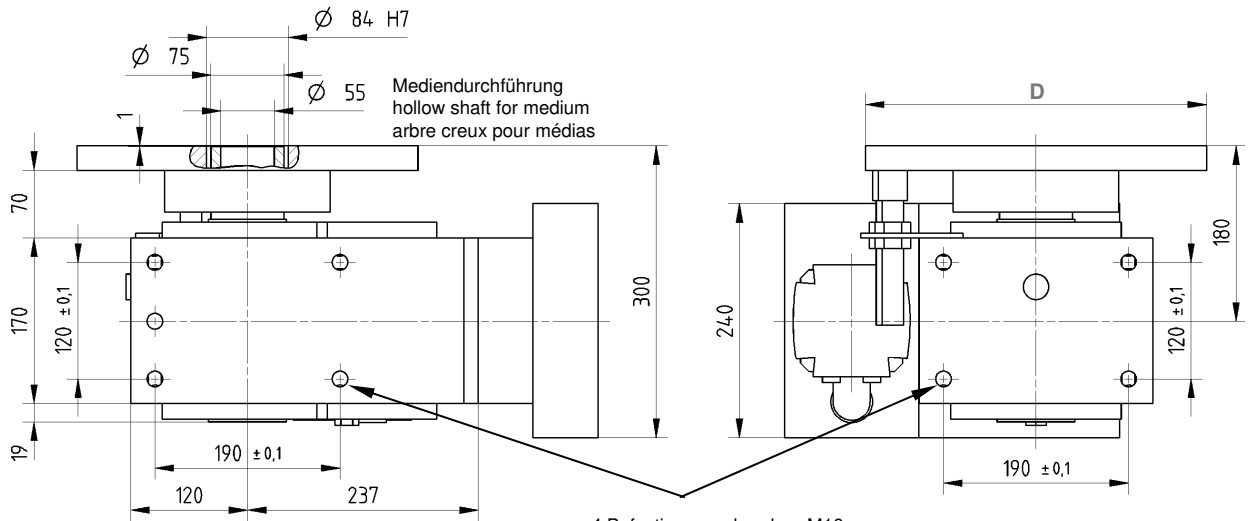
Maßangaben / dimensions [mm]



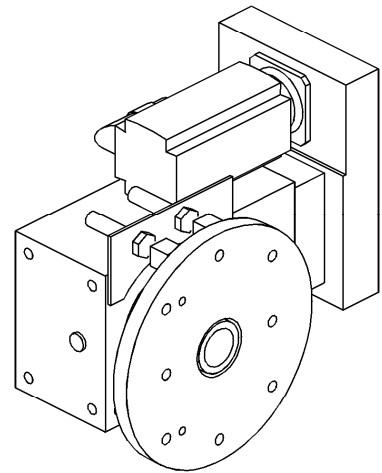
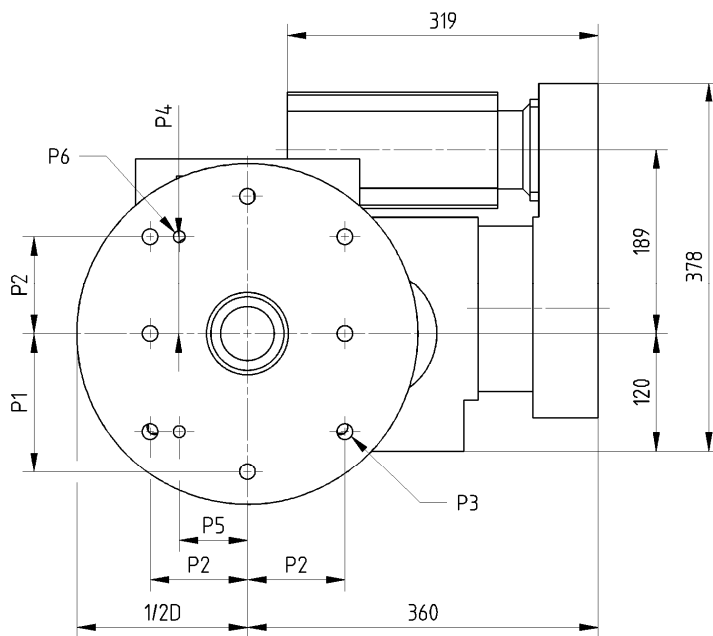
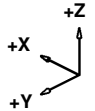
Abmessungen Planscheibe dimensions of plate / dimensions du plaque [mm]	P1	P2	P3	P4	P5	P6	
RDM02 Standard	D = $\varnothing 280$	$113 \pm 0,1$	$80 \pm 0,1$	M16 (6x)	$80 \pm 0,02$	$50 \pm 0,02$	$\varnothing 12F7(2x)$
RDM02 Option	D = $\varnothing 350$	$141 \pm 0,1$	$100 \pm 0,1$	M16 (8x)	$100 \pm 0,02$	$70 \pm 0,02$	$\varnothing 12F7(2x)$

Abmessungen dimensions dimensions

Maßangaben / dimensions [mm]



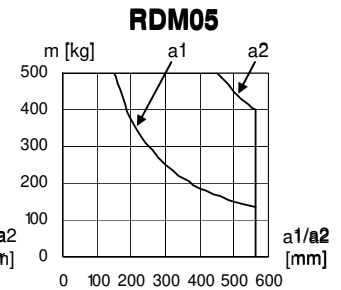
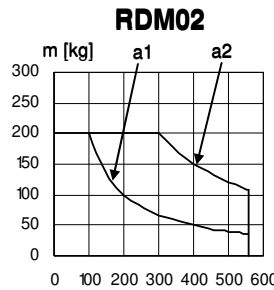
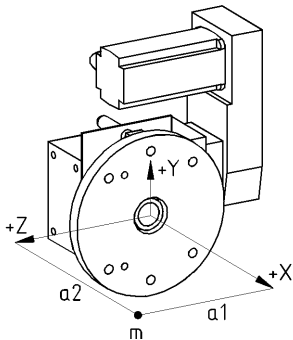
4 Befestigungsschrauben M16
 4 fixation screws M16
 4 vis de fixation M16



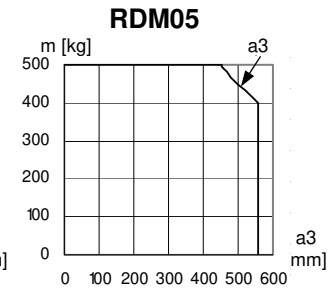
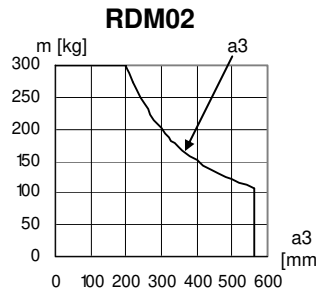
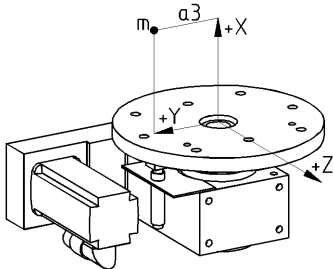
Abmessungen Planscheibe dimensions of plate / dimensions du plaque	[mm]	P1	P2	P3	P4	P5	P6
RDM05 Standard	D = \varnothing 350	$141 \pm 0,1$	$100 \pm 0,1$	M16 (8x)	$100 \pm 0,02$	$70 \pm 0,02$	$\varnothing 12F7(2x)$
RDM05 Option	D = \varnothing 600	$125 \pm 0,02$	$100 \pm 0,1$ $210 \pm 0,1$	M16 (9x)	$100 \pm 0,02$	$70 \pm 0,02$ $180 \pm 0,02$	$\varnothing 12F7(6x)$

Belastungsdiagramm load diagram diagramme de charge

Drehachse horizontal / rotary axis horizontal / axe de rotation horizontal



Drehachse vertikal / rotary axis vertical / axe de rotation vertical



m = Belastung
load
charge

a1 = Schwerpunktabstand der Last zur Drehachse (Drehmoment)
center-to-center spacing of load to the rotary axis (torque)
distance du centre de gravité de la charge à l'axe de rotation (moment d'un couple)

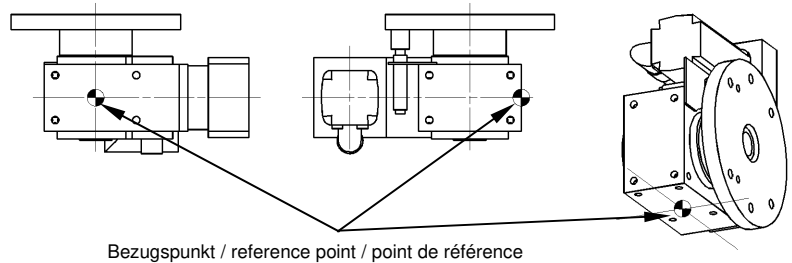
a2 = Schwerpunktabstand der Last zur Planscheibe (Kippmoment)
center-to-center spacing of load to the face plate (tilting moment)
distance du centre de gravité de la charge au plateau (moment de renversement)

a3 = Schwerpunktabstand der Last zur Drehachse (Kippmoment)
center-to-center spacing of load to the rotary axis (tilting moment)
distance du centre de gravité de la charge à l'axe de rotation (moment de renversement)

Hinweis: Die Belastung bezieht sich auf Standardplanscheibe; bei „Option“ geändertes Eigengewicht beachten!
Remark: The load refers to the standard plate; with „option“ observe changed dead weight!
Note: La charge se réfère à la plaque standard; avec „option“ il faut tenir compte du poids mort modifié!

RDM02, RDM05

Befestigungbelastung fixation load charge de fixation



Typ / Type / Type:	Drehachse horizontal rotary axis horizontal / axe de rotation horizontal		Drehachse vertikal rotary axis vertical / axe de rotation vertical	
	RDM02	RDM05	RDM02	RDM05
F _x [kN]	-	-	-2,6 kN	-6,2 kN
F _y [kN]	-2,7 kN	-7,1 kN	±0,4 kN	±2,8 kN
F _z [kN]	±0,2 kN	±1,0 kN	±0,4 kN	±2,8 kN
M _{xx} [kNm]	±0,25 kNm	±0,9 kNm	±0,1 kNm	±1,5 kNm
M _{yy} [kNm]	±0,1 kNm	±0,6 kNm	±0,51 kNm	±3,6 kNm
M _{zz} [kNm]	±1,0 kNm	±3,8 kNm	±0,51 kNm	±3,6 kNm

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