

Cykloidväxel

RVW-10P
AGV-hjul

- Mecaniumhjul
- Hög lastförmåga
- Höga radiella belastningar



Produktbeskrivning

Drivsystem med mecanum hjul, för automatiserade styrda fordon (AGV)

Dessa speciella hjul gör att ett transportsystem kan röra sig fritt i alla riktningar.

Detta är en stor fördel för automatiserade styrda fordon till exempel inom intralogistik, transportsystem eller mobila robotar.

För AGV-drivningen modifierade Nabtesco sina befintliga växlar.

Ökning av backlash för att säkerställa högre rotationshastighet och optimering av lagret för att klara högre radiella belastningar.

TEKNISK DATA

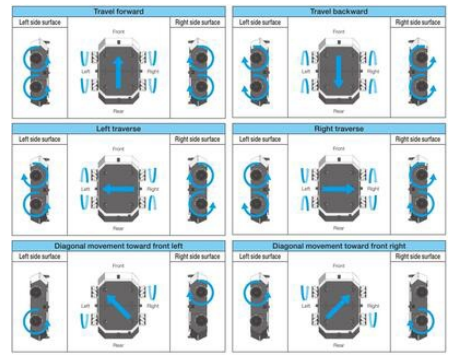
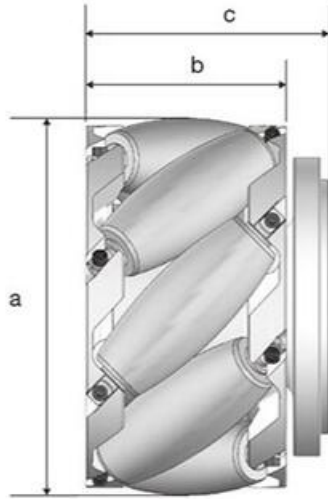
Max. accelerations moment	300 Nm
Nominellt moment	100 Nm
Utväxling	35:1
Vridstyvhet	12 Nm/arcmin

Specification

Model RVW-		10PG	15PG	20PG
Motor capacity (W)		400	2,000	3,000
Allowable loading capacity/wheel (kgf)		500	1,500	2,500
Wheel diameter	a (mm)	254	381	508
	b (mm)	134	200	278
	c (mm)*	166	234	308
Maximum speed (wheel output speed) (m/min (rpm))		60 (75.2)	60 (50.1)	60 (37.6)
Speed ratio (ratio code)		34.73 (35)	52.8 (53)	80 (80)
Backlash (arc.min.)		12	12	12
Rated torque (Nm)		100	350	1,225
Allowable acceleration/deceleration torque (Nm)		300	1,050	2,000
Rolling resistance coefficient		0.05	0.05	0.04
Mass (kg)**		32	104	210
Load capacity (kg)**		2,000	6,000	10,000

* Subject to change depending on motor

** Load for AGV using 4 drive units



Specification

Model RVW-		10PG	15PG	20PG
Motor capacity (W)		400	2,000	3,000
Allowable loading capacity/wheel (kgf)		500	1,500	2,500
Wheel diameter	a (mm)	254	381	508
	b (mm)	134	200	278
	c (mm)*	166	234	308
Maximum speed (wheel output speed) (m/min (rpm))		60 (75.2)	60 (50.1)	60 (37.6)
Speed ratio (ratio code)		34.73 (35)	52.8 (53)	80 (80)
Backlash (arc.min.)		12	12	12
Rated torque (Nm)		100	350	1,225
Allowable acceleration/deceleration torque (Nm)		300	1,050	2,000
Rolling resistance coefficient		0.05	0.05	0.04
Mass (kg)**		32	104	210
Load capacity (kg)**		2,000	6,000	10,000

* Subject to change depending on motor

** Load for AGV using 4 drive units

