



RAVEO představuje indexovací cykloidní převodovky řady RVP

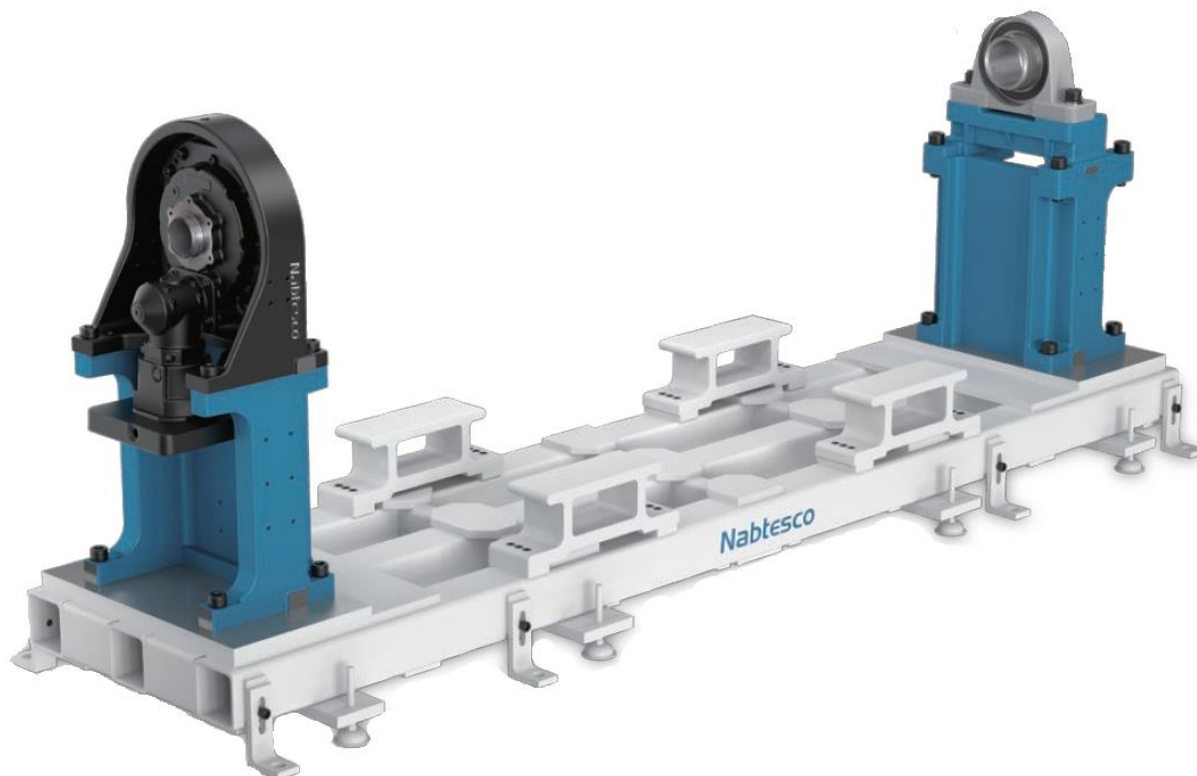
Datum: 13. březen 2019 | Elektroprumysl.cz | PDF verze

Společnost NABTESCO začátkem nového roku 2019 přichází na trh s novinkou kompaktní dvouosé převodovky z řady RVP. Tato převodovka díky inovativní technologii, využívá pro svůj chod, dvou samostatných cykloidních převodovek. Jedna z nich slouží pro kontrolu a ovládání rotační osy, druhá pak kontroluje osu klopnou.



Cykloidní převodovky z řady RVP jsou vhodné pro polohovací aplikace zejména v oblasti robotiky, svařování, indexace polohy a jsou velmi vhodné i pro využití v Automotive Industry. Zákazníci je rovněž i často instalují do dodatečných robotických pracovišť, která mají široké spektrum využití.





Převodovky NABTESCO řady RVP je možné připojit na jakýkoliv typ servomotoru, navíc jsou také velmi kompaktní. Výhodou je i kvalitní, pevné a stylové zapouzdření celé sestavy, které je nejen precizně provedené, ale zároveň poskytuje i dostatečnou míru ochrany. Řadu RVP lze navíc jednoduše nainstalovat a díky tomu rychle uvést do provozu. Nemusíte se tak tedy obávat zvýšených časových nebo finančních nákladů.



Klíčové vlastnosti a výhody:

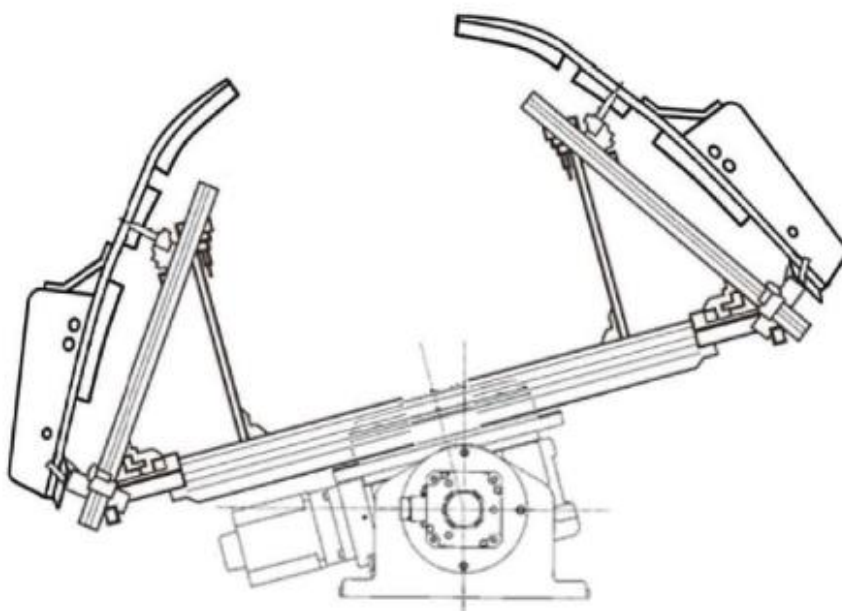
- robotický průmysl je ideálním prostředím pro aplikaci převodovek RVP (přesné polohování)





s indexací polohy),

- převodovka se vyrábí ve dvou variantách - standardní nebo vysokorychlostní provedení,
- k dispozici je na výběr z širokých převodových poměrů až do převodu 1 : 155,
- maximální zatížení převodovky je 500 kg,
- maximální START/STOP výstupní točivý moment činí 2 450 Nm u rotační osy, 4 000 Nm pak u klopné osy,
- vstupní příruba jsou podporované pro všechny běžně dostupné servomotory,
- k dispozici je široká škála konfigurací (kryty a zátky na míru - v závislosti na typu použitého elektromotoru).



Více informací včetně rozměrů a katalogového listu naleznete [zde](#) nebo prosím kontaktujte naše specialisty z obchodního oddělení na emailové adrese info@raveo.cz, či přímo na telefonu +420 577 700 150.

