

# DELTA RL3-1200-6kg

Artikelnummer: AL\_00015



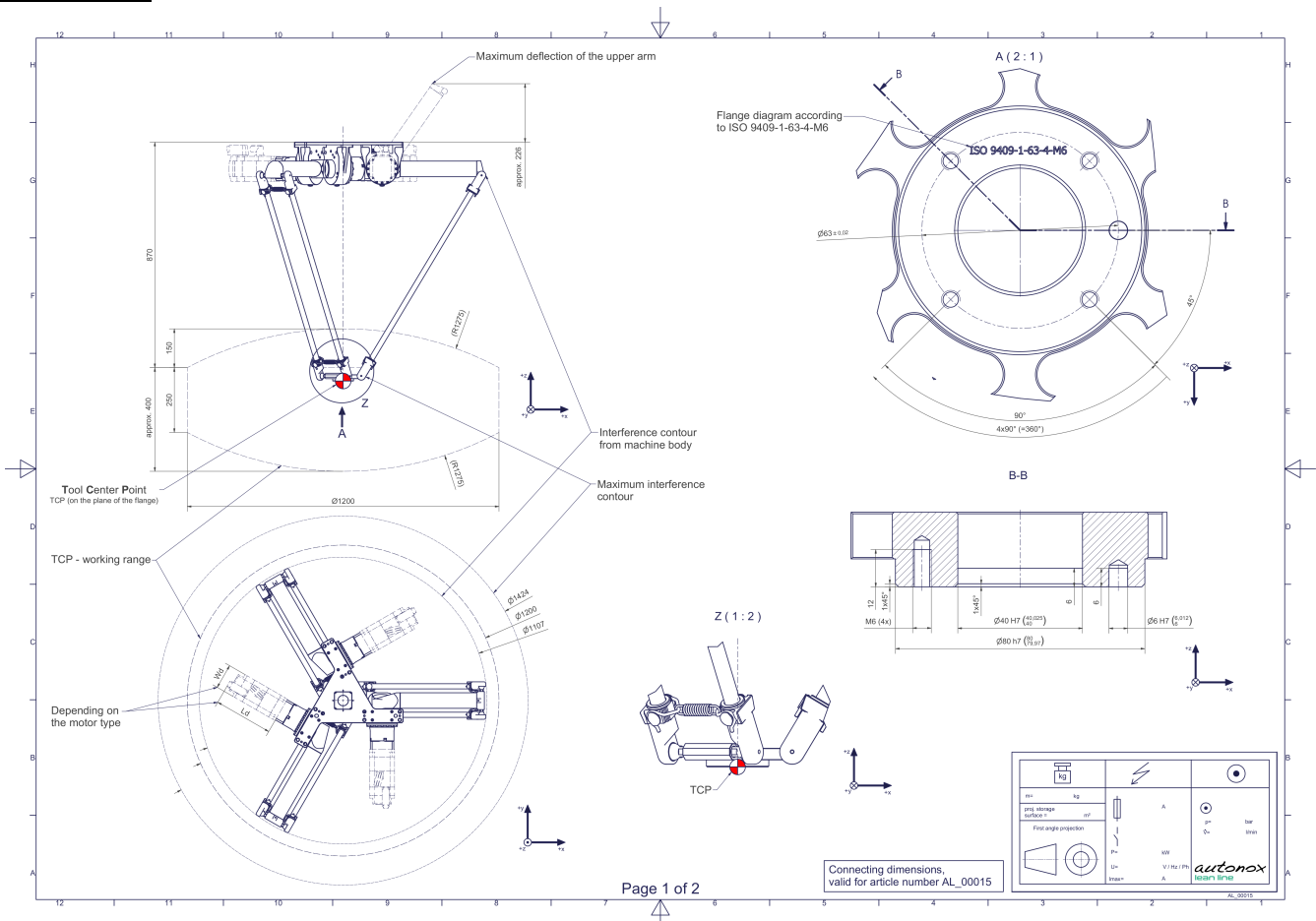
**Beschreibung:**

Dieser Robotertyp basiert auf dem Prinzip der parallelen Kinematik. Alle Antriebe sind ortsfest am Roboterkopf montiert. Motorkabel werden nicht bewegt. Der Roboter hat drei (3) translatorische Freiheitsgrade. Diese Robotermechanik zeichnet sich durch ihre attraktive Preisgestaltung aus. Aufgrund der Gelenkkonstruktion ist die Nenntaglast begrenzt und die durchschnittliche Leistung und/oder Lebensdauer im Vergleich zu einer klassischen autonox Mechanik reduziert. Der Roboter wird platzsparend in vormontierten Hauptbaugruppen ausgeliefert.

**Lieferumfang:**

Robotermechanik inkl. Getriebe, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

**Anschlussmaße:**



## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha,\beta,\gamma$ )	0
Nenntraglast [kg   lbs] *	6   13.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1200   47.2
Arbeitshöhe außen [mm   in]	250   9.8
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	550   21.7
Lagertyp der Armgelenke	Gleitlager
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (FO)
Reinigung	Kein Hochdruck
Umgebungstemperatur [°C   °F]	0 bis +40   +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg   lbs]	27   59.5

\* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenntraglast bezogen auf eine Nennleistung) und können in der Praxis je nach Applikation (Werkzeugdaten, Lastabstände, Reduzierung (teilweise) der Nennleistung bei Verwendung lebensmitteltauglicher Schmierstoffe, ...) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.

## Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00015703-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)