

DELTA RL3-1200-6kg

Artikelnummer: AL_00015



lean line

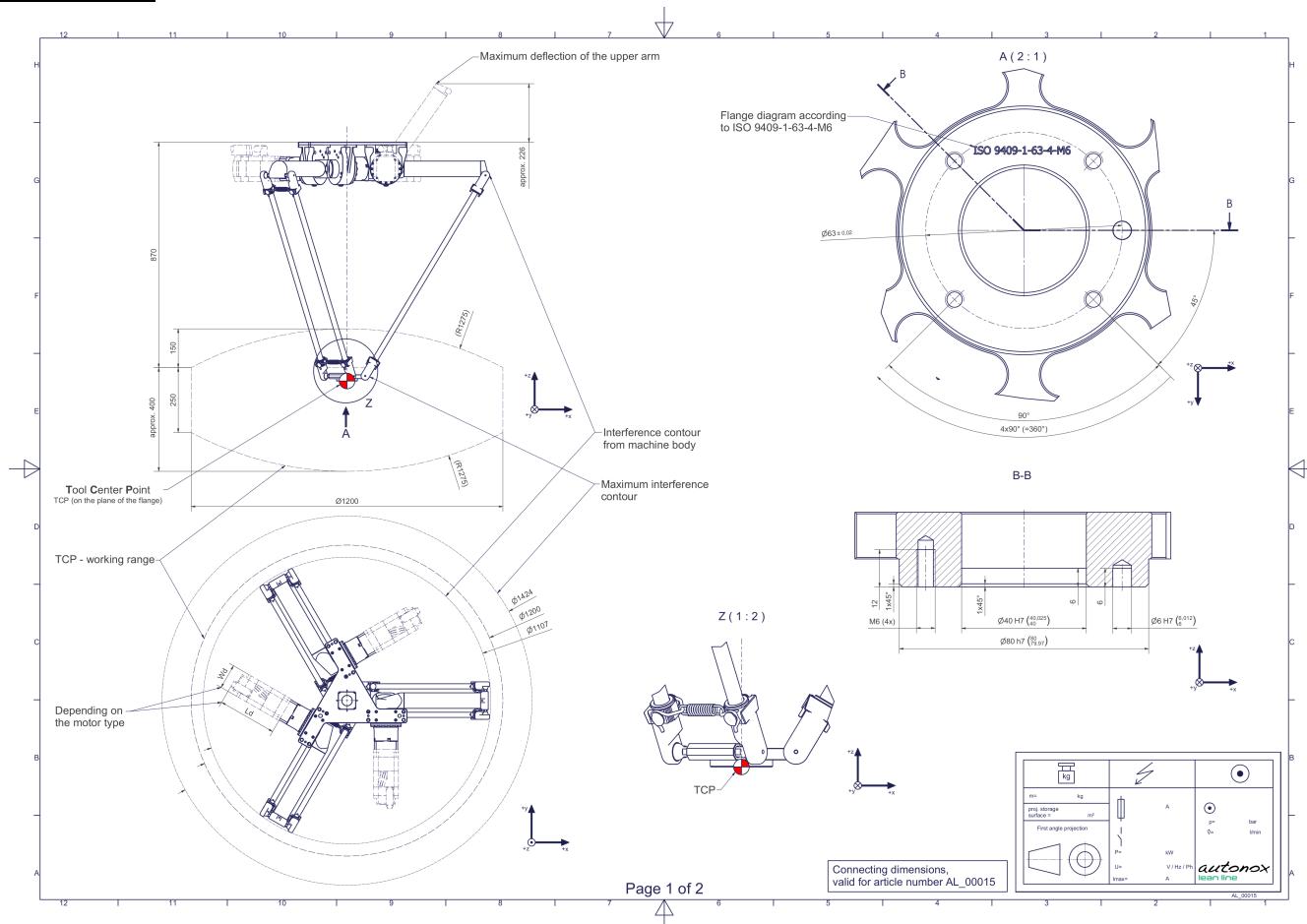
Beschreibung:

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 Nenntraglast 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:



Downloads: [Anschlussmaße \(PDF\)](#) [3D Modell \(STP\)](#) [3D Modell \(PDF\)](#)

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ)	0
Nenngewicht [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)

* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenngewicht 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.