

## DELTA RL5-1350-1kg

Artikelnummer: AL\_00106



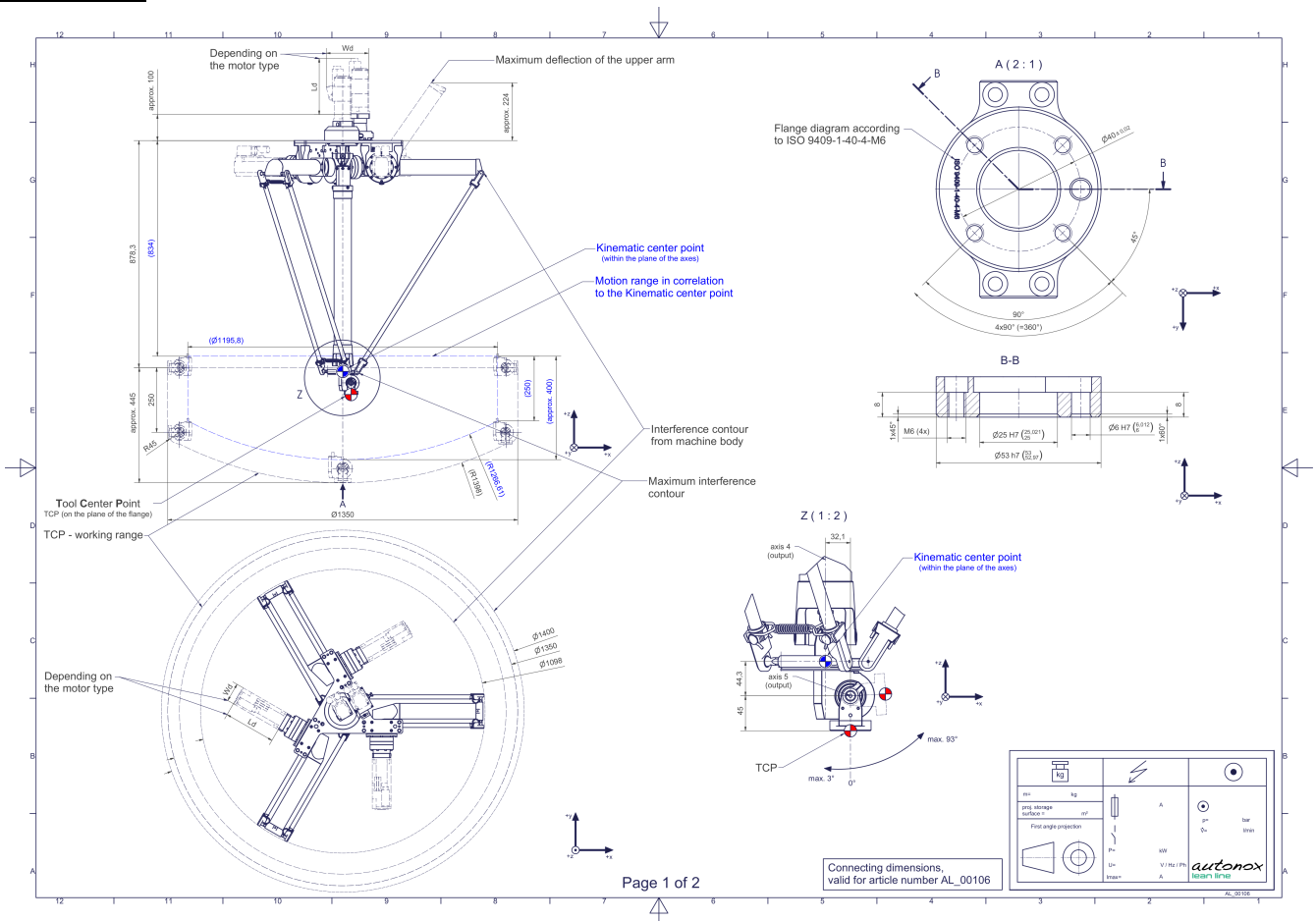
### Beschreibung:

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 und zwei (2) rotatorische Freiheitsgrade. Diese Robotermechanik zeichnet sich durch ihre attraktive Preisgestaltung aus. Aufgrund der Gelenkstruktur ist die Nenntlast 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 \(PDF\)](#)

Wir verweisen auf unsere [AGB](#), [Nutzungsbedingungen](#) und [Rechtliche Hinweise](#)

© 2023 autonox Robotics GmbH | [www.autonox.com](http://www.autonox.com)

## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	2
Nenntraglast [kg   lbs] *	1   2.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1350   53.1
Arbeitshöhe außen [mm   in]	250   9.8
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	445   17.5
Max. Drehmoment der Rotation $\alpha/\beta$ um X/Y am Abtrieb [Nm   in.lbs]	16   141.6
Nennmoment der Rotation $\alpha/\beta$ um X/Y am Abtrieb [Nm   in.lbs]	16   141.6
Max. Drehzahl der Rotation $\alpha/\beta$ um X/Y am Abtrieb [1/min]	82
Nennzahl der Rotation $\alpha/\beta$ um X/Y am Abtrieb [1/min]	82
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	24   212.4
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	11,4   100.9
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	500
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	320
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager: Rotation $\alpha/\beta$ um X/Y; Gleitlager: Rotation $\gamma$ um Z
Lagertyp der Armgelenke	Gleitlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)
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 (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.