

## DELTA RL4-600-3kg

Artikelnummer: AL\_10002



lean line

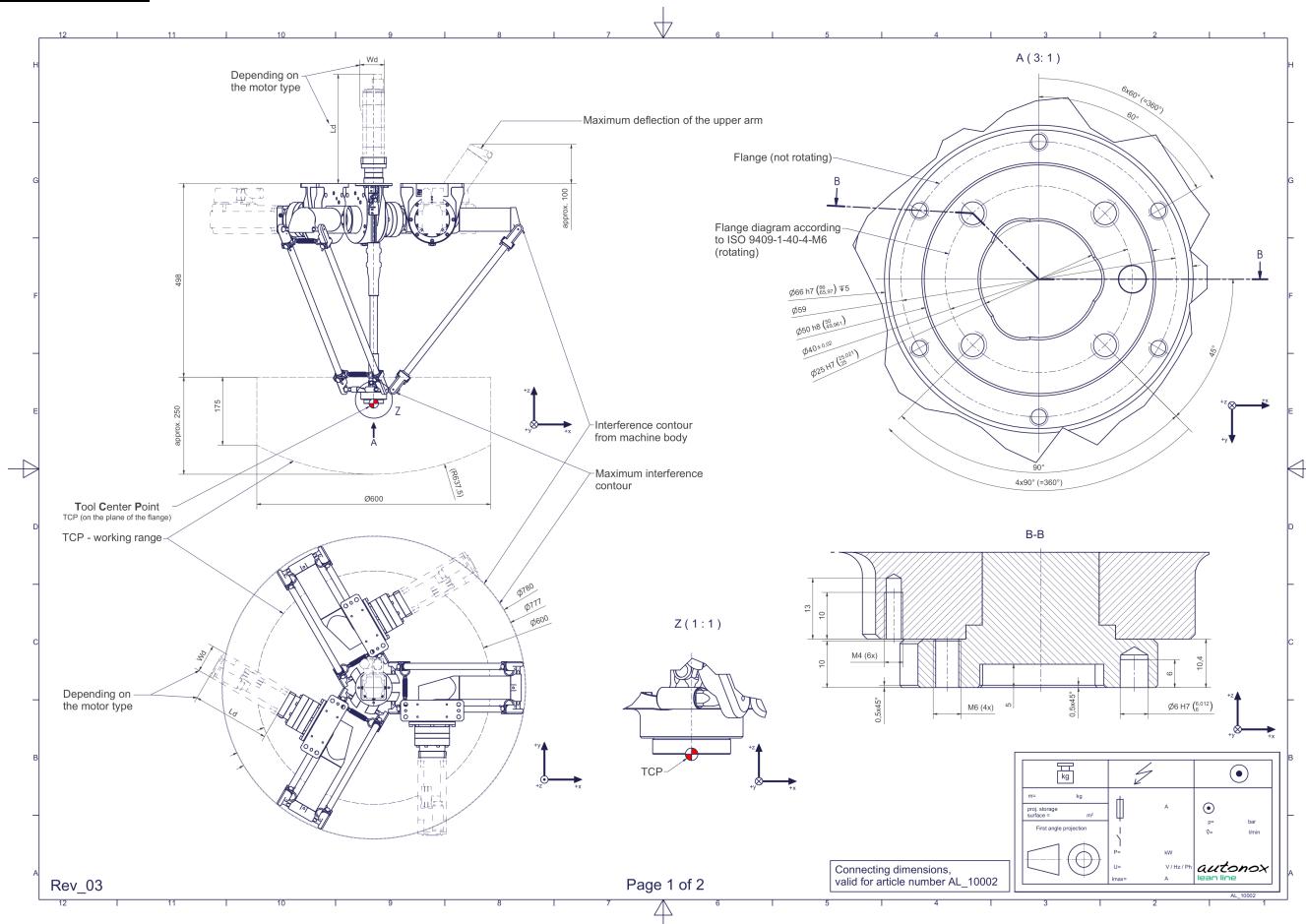
### Beschreibung:

Dieser Roboterotyp 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 einen (1) rotatorischen Freiheitsgrad(e). Diese Robotermechanik zeichnet sich durch ihre attraktive Preisgestaltung aus. Aufgrund der Gelenkkonstruktion ist die Nenngtraglast 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](#) und [Nutzungsbedingungen](#).

## Technische Daten:

<b>Verwendungsbereich</b>	Standard (nicht hygienisch)
<b>Kinematik</b>	Parallel
<b>Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)</b>	3
<b>Rotatorische Freiheitsgrade (<math>\alpha, \beta, \gamma</math>)</b>	1
<b>Nenngelast [kg lbs] *</b>	3   6.6
<b>Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]</b>	600   23.6
<b>Arbeitshöhe außen [mm in]</b>	175   6.9
<b>Arbeitshöhe Mitte [mm in]</b>	250   9.8
<b>Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]</b>	7,2   63.7
<b>Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]</b>	4,8   42.5
<b>Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]</b>	500
<b>Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]</b>	400
<b>Lagertyp der Teleskopwelle(n)</b>	Wälzlager
<b>Lagertyp der Armgelenke</b>	Gleitlager
<b>Schmierstoffe der Lagerstellen</b>	Lebensmitteltauglich (FO)
<b>Schmierstoffe der Getriebe</b>	Lebensmitteltauglich (FO)
<b>Reinigung</b>	Kein Hochdruck
<b>Umgebungstemperatur [°C °F]</b>	0 bis +40   +32 bis +104
<b>Relative Luftfeuchtigkeit [%]</b>	95 (kondensationsfrei)
<b>Einbaulage</b>	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
<b>Besonderheiten</b>	Die Kopfplatte gehört nicht zum Lieferumfang, d.h. die Getriebeträger werden direkt an den Maschinenrahmen befestigt. Vorteile: kompakt, preiswert

- \* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenngelast 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_WST00108764-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation y um Z	MT_WST00109440-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)

Wir verweisen auf unsere [AGB](#) und [Nutzungsbedingungen](#).