

# HHD DELTA RL4-T1-1000-6kg

**Artikelnummer:** A\_00027-T1-FO

**Schmierstoff-Variante:** Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



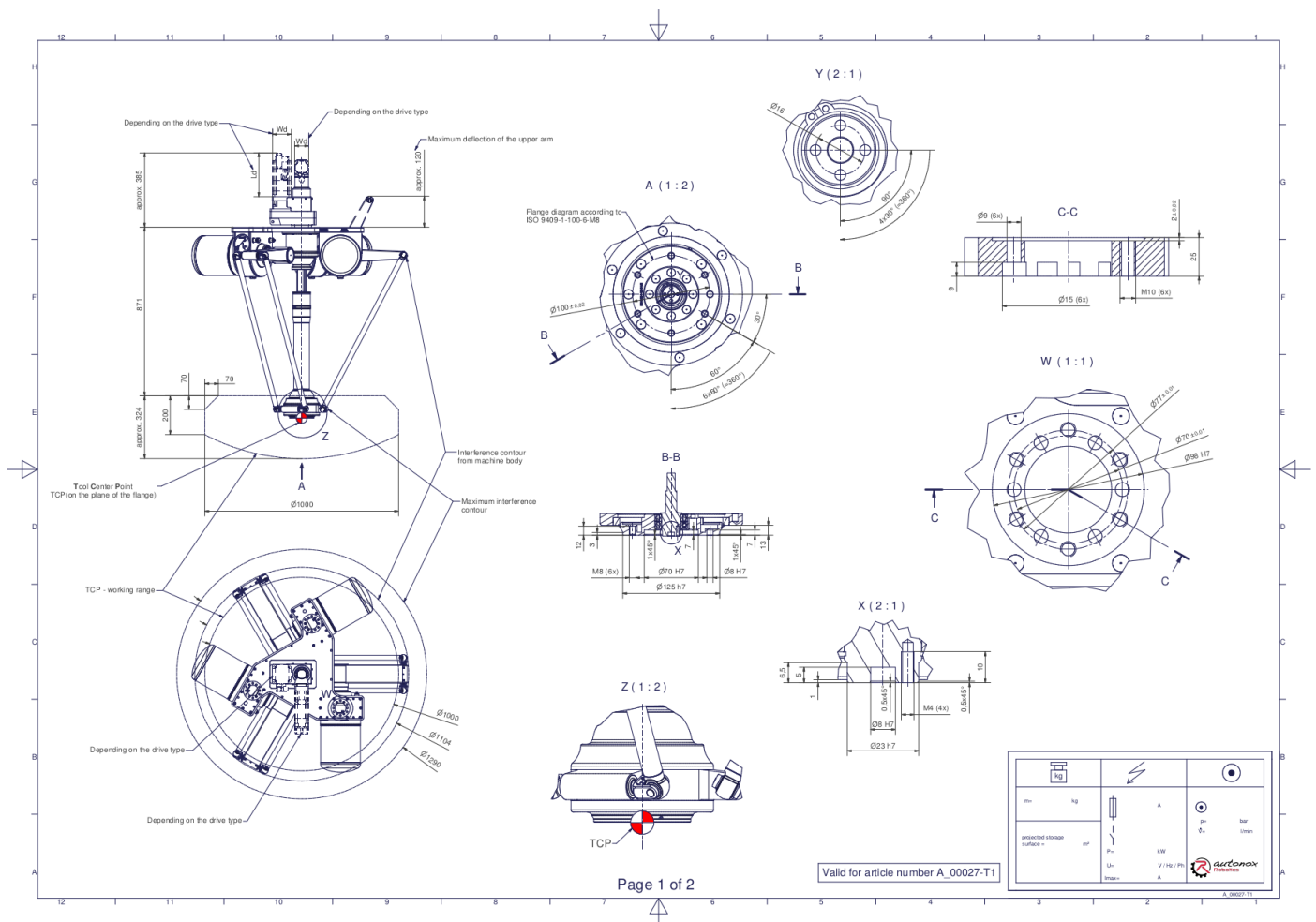
**Beschreibung:**

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 einen (1) rotatorischen Freiheitsgrad(e).

**Lieferumfang:**

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

**Anschlussmaße:**



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

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

## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Hygienisch 'HHD'
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	1
Nenntraglast [kg   lbs] *	6   13.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1000   39.4
Arbeitshöhe außen [mm   in]	200   7.9
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	324   12.8
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	50   442.5
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	50   442.5
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	260
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	160
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	9   79.7
Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	9   79.7
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	450
Nennzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	300
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (FO)
Reinigung	Bis 28 bar   406 psi Hochdruck
Schutzklasse	IP69K
Umgebungstemperatur [°C   °F]	0 bis +40   +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg   lbs]	131   288.8

\* 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.