Download-Datum: 14.12.2025 Download-Uhrzeit: 01:49 UTC

DELTA RL4-T1-600-3kg

Artikelnummer: A_00034-T1-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



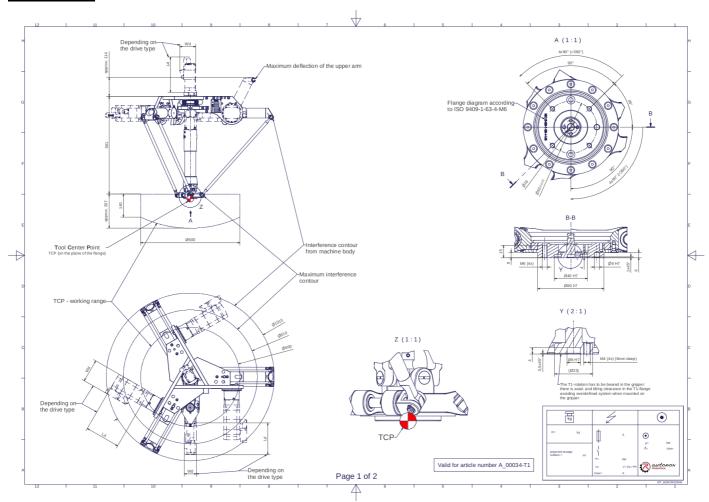
Beschreibung:

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, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

Anschlussmaße:



<u>Downloads:</u> Anschlussmaße (PDF) <u>3D Modell (STP)</u> <u>3D Modell (PDF)</u>



Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00034-T1-FO

Download-Datum: 14.12.2025 Download-Uhrzeit: 01:49 UTC

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	1
Nenntraglast [kg lbs] *	3 6.6
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	600 23.6
Arbeitshöhe außen [mm in]	140 5.5
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	207 8.1
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	40 354.0
Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	36 318.6
Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	321
Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	214
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	5,5 48.7
Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	5,5 48.7
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	800
Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	800
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
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)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	40 88.2

^{*} 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.