

# DELTA RL3-T1-1200-3kg

**Artikelnummer:** A\_00035-T1

### Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



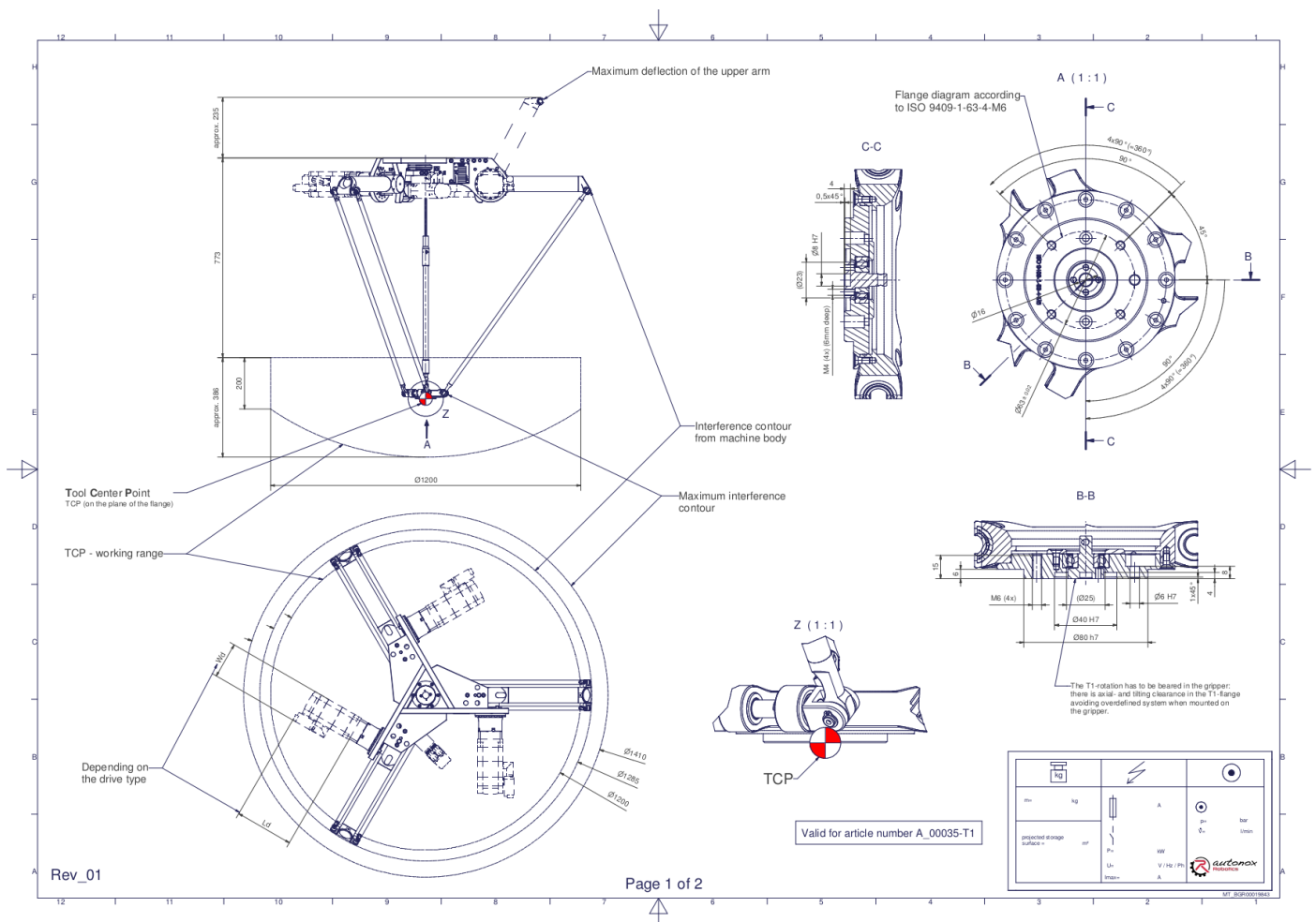
**Beschreibung:**

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.

**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:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	0
Nenntraglast [kg   lbs] *	3   6.6
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1200   47.2
Arbeitshöhe außen [mm   in]	200   7.9
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	386   15.2
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	5,5   48.7
Nennrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm   in.lbs]	5,5   48.7
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	500
Nennrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	320
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Synthetisch
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
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.

## Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00013366-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Werkzeugbetätigung T/TS1	MT_BGR00011502-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)

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

© 2025 autonox Robotics GmbH | [www.autonox.com](http://www.autonox.com)