

DELTA RL4-TS1-ATS-1200-3kg

Artikelnummer: A_00036-TS1-ATS

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



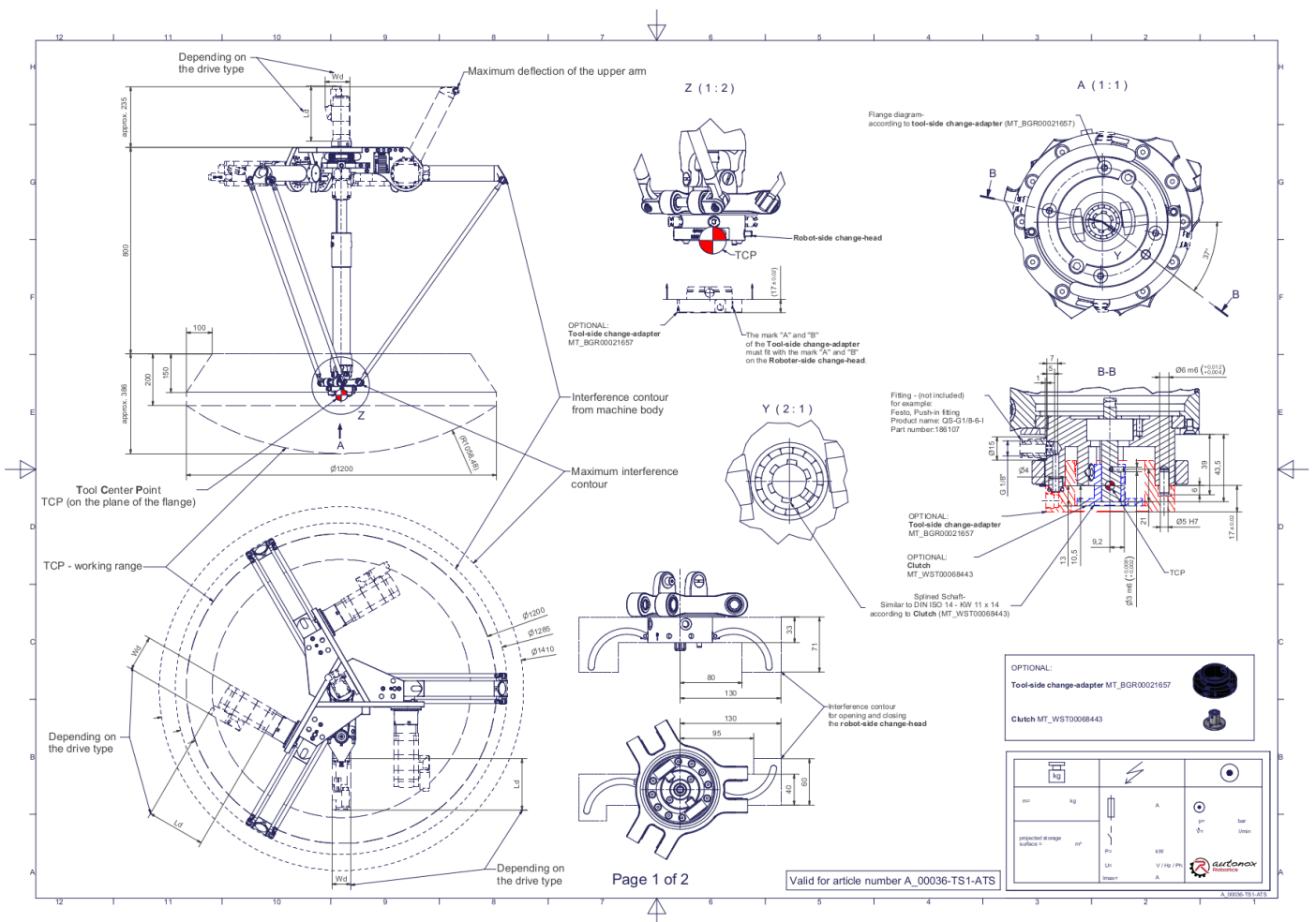
Beschreibung:

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 und einen (1) rotatorischen Freiheitsgrad(e).

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

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]	1200 47.2
Arbeitshöhe außen [mm in]	200 7.9
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	386 15.2
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Welle (TS)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Manuelles Werkzeugwechsel-System ATS	4fache Medienübertragung (Druckluft 6 bar 87.0 psi / Vakuum -850 mbar -12.3 psi / kleinster Innendurchmesser 4 mm 0.16 in)
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	40 354.0
Nenn Drehmoment 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
Nenn Drehzahl 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
Nenn Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	5,5 48.7
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	800
Nenn Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	800
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)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	43 94.8

* 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.