

Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A 00036

Download-Datum: 05.11.2025 Download-Uhrzeit: 20:48 UTC

DELTA RL4-1200-3kg

Artikelnummer: A_00036

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



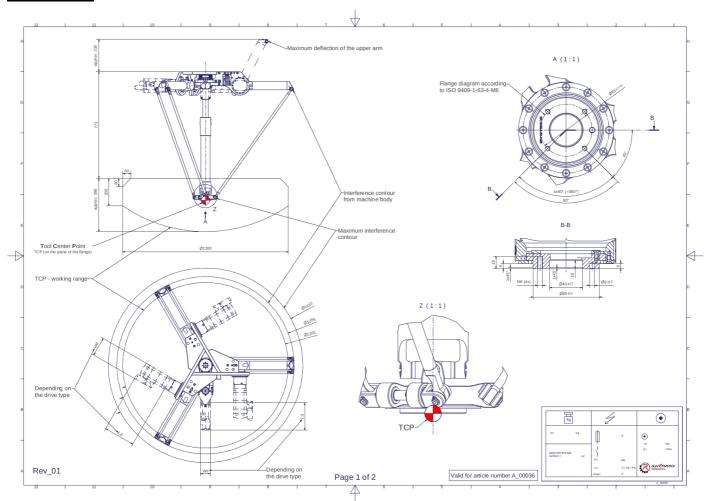
Beschreibung:

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:



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



Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00036

Download-Datum: 05.11.2025 Download-Uhrzeit: 20:48 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]	1200 47.2	
Arbeitshöhe außen [mm in]	200 7.9	
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	386 15.2	
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	
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]	41 90.4	
Besonderheiten	Alle Antriebe (Getriebe, Vorgelege,) befinden sich unterhalb der Kopfplatte. Für die Z-Rotation steht ein erhöhtes Drehmoment zur Verfügung.Vorteile: leicht zugänglich, wartungsfreundlich, kompakt, hohe Beschleunigungen/Verzögerungen um Z	

^{*} 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 Rotation γ um Z	MT_BGR00018232-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)