

## DELTA RL4-900-3kg

**Artikelnummer:** A\_00037

**Schmierstoff-Variante:** Synthetische Schmierstoffe



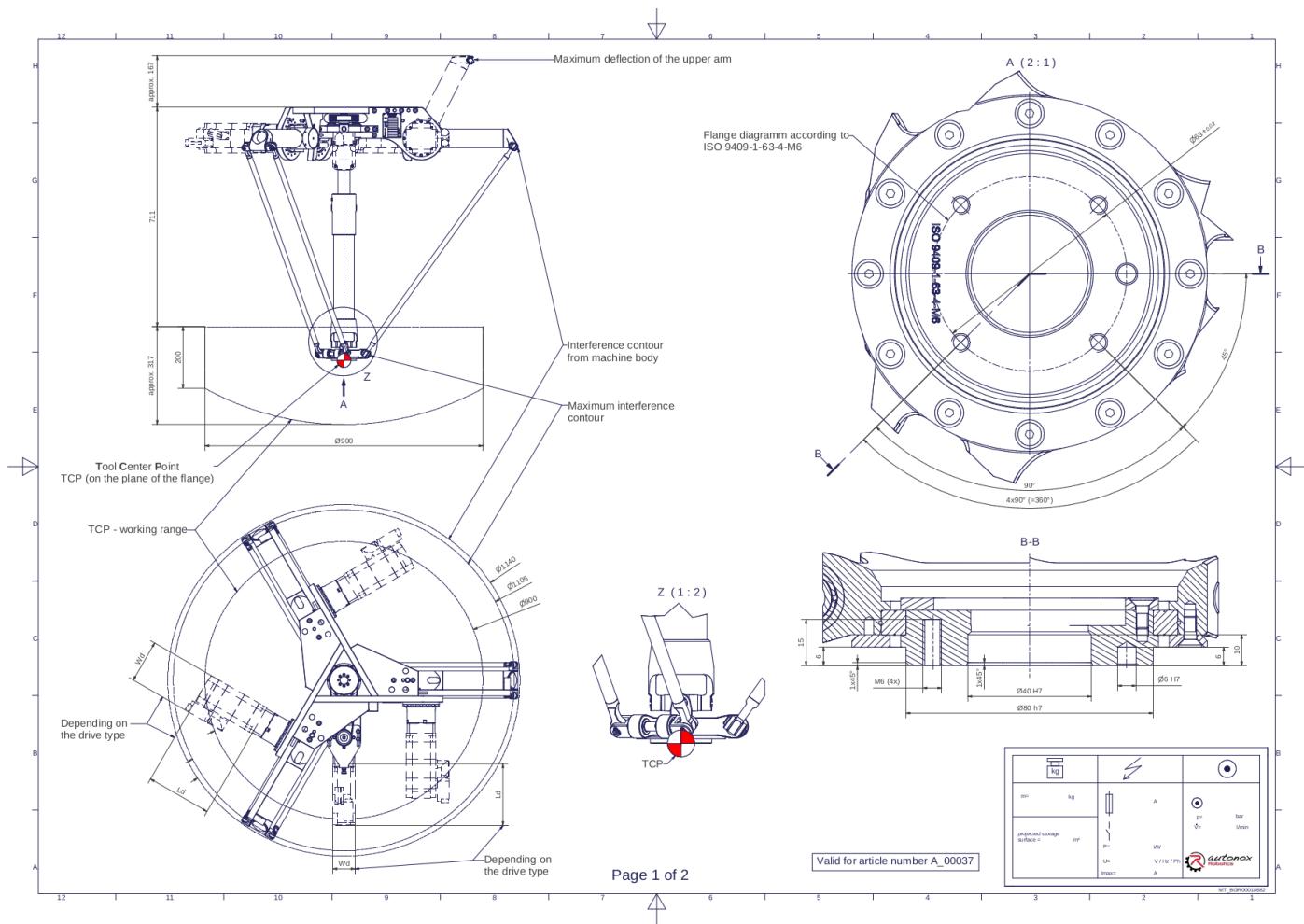
### Beschreibung:

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 und Nutzungsbedingungen.**

## Technische Daten:

<b>Verwendungsbereich</b>	Standard (nicht hygienisch)
<b>Kinematik</b>	Parallel
<b>Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)</b>	3
<b>Rotatorische Freiheitsgrade (<math>\alpha, \beta, \gamma</math>)</b>	1
<b>Nenngeschwindigkeit [kg lbs] *</b>	3   6.6
<b>Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]</b>	900   35.4
<b>Arbeitshöhe außen [mm in]</b>	200   7.9
<b>Arbeitshöhe Mitte [mm in]</b>	317   12.5
<b>Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]</b>	40   354.0
<b>Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]</b>	36   318.6
<b>Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]</b>	321
<b>Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]</b>	214
<b>Lagertyp der Teleskopwelle(n)</b>	Wälzlager
<b>Lagertyp der Armgelenke</b>	Wälzlager
<b>Schmierstoffe der Lagerstellen</b>	Synthetisch
<b>Schmierstoffe der Getriebe</b>	Synthetisch
<b>Reinigung</b>	Kein Hochdruck
<b>Umgebungstemperatur [<math>^{\circ}\text{C}</math> <math>^{\circ}\text{F}</math>]</b>	0 bis +40   +32 bis +104
<b>Relative Luftfeuchtigkeit [%]</b>	95 (kondensationsfrei)
<b>Einbaulage</b>	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
<b>Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]</b>	39   86.0
<b>Besonderheiten</b>	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 (Nenngeschwindigkeit bezogen auf eine Nennlast) 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 y um Z	MT_BGR00018232-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)

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