

DELTA RL5-1350-1kg

Artikelnummer: A_00045.01-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



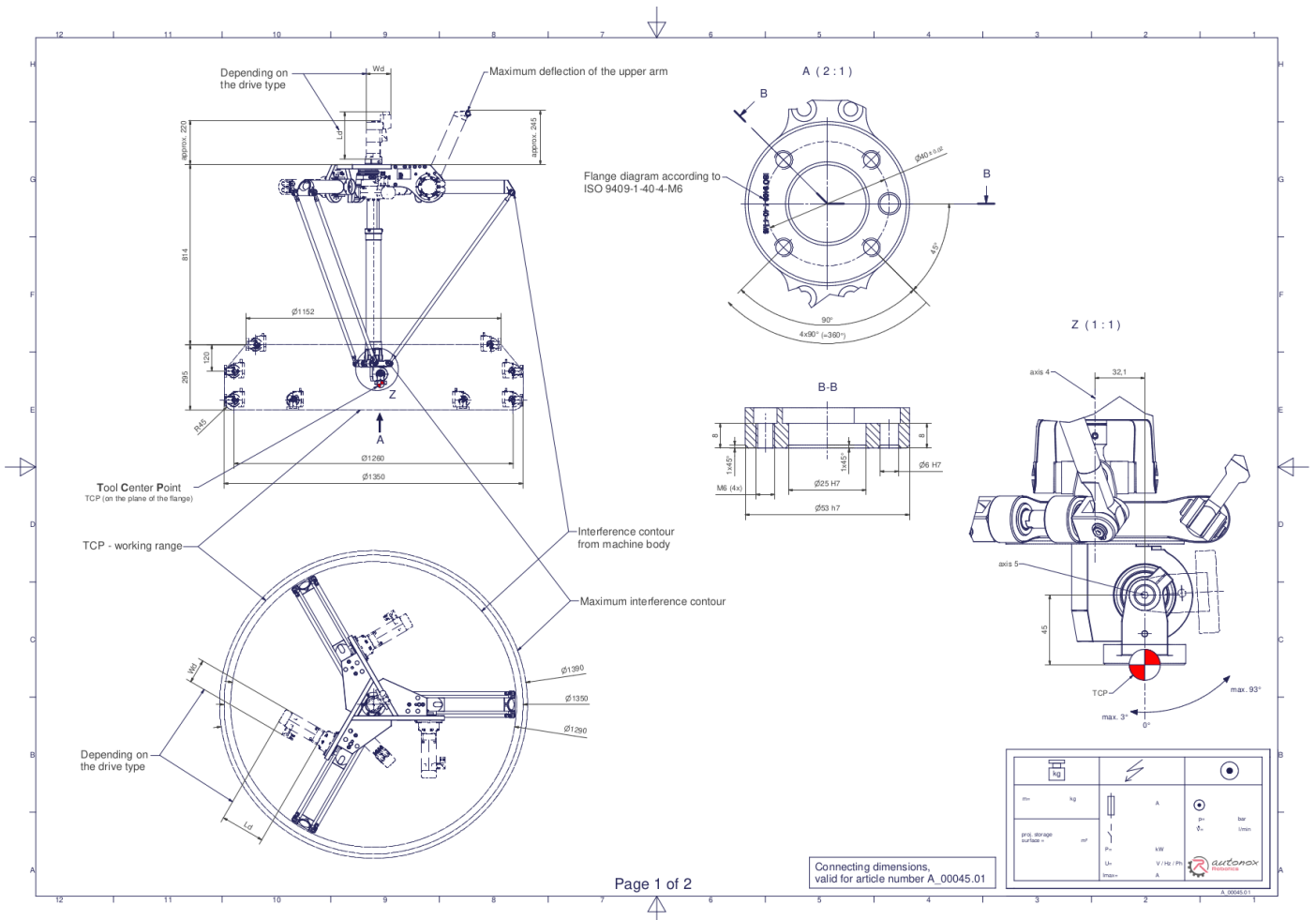
Beschreibung:

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 zwei (2) rotatorische 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](#), [Nutzungsbedingungen](#) und [Rechtliche Hinweise](#)

© 2023 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

| | |
|---|--|
| Verwendungsbereich | Standard Design |
| Kinematik | Parallel |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 3 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ) | 2 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 1 2.2 |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in] | 1350 53.1 |
| Arbeitshöhe außen [mm in] | 295 11.6 |
| Max. Drehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs] | 16 141.6 |
| Nennmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs] | 16 141.6 |
| Max. Drehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min] | 82 |
| Nennzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min] | 82 |
| Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 17 150.5 |
| Nennmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 12,4 109.7 |
| Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min] | 500 |
| Nennzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min] | 380 |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n) | Gleitlager, 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] | 34 75.0 |

* 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.