

Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00045.01

Download-Datum: 11.05.2025 Download-Uhrzeit: 21:47 UTC

DELTA RL5-1350-1kg

Artikelnummer: A_00045.01

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



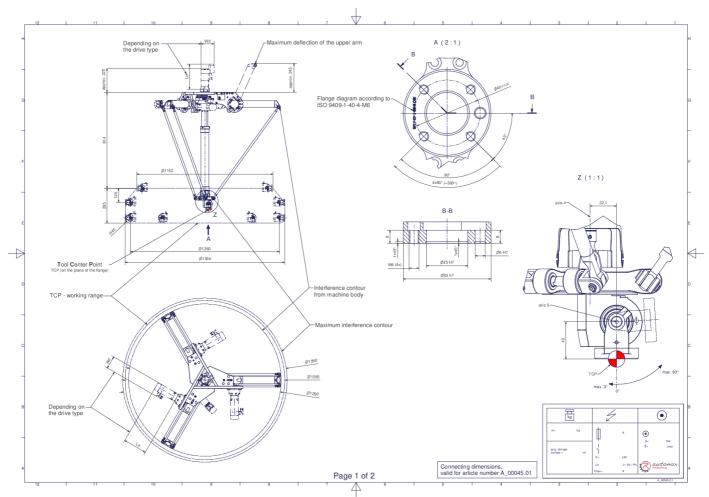
Beschreibung:

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 zwei (2) rotatorische Freiheitsgrade.

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_00045.01

Download-Datum: 11.05.2025 Download-Uhrzeit: 21:47 UTC

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)	
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	
Nenndrehmoment 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	
Nenndrehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	82	
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	17 150.5	
Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	12,4 109.7	
Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	500	
Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	380	
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager: Rotation α/β um X/Y; Gleitlager: Rotation y um Z	
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]	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.

Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00009592-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation y um Z	MT_BGR00011502-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)