

Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00050-T1

Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 13:59 UTC

DELTA RL3-T1-1200-6kg

Artikelnummer: A_00050-T1

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



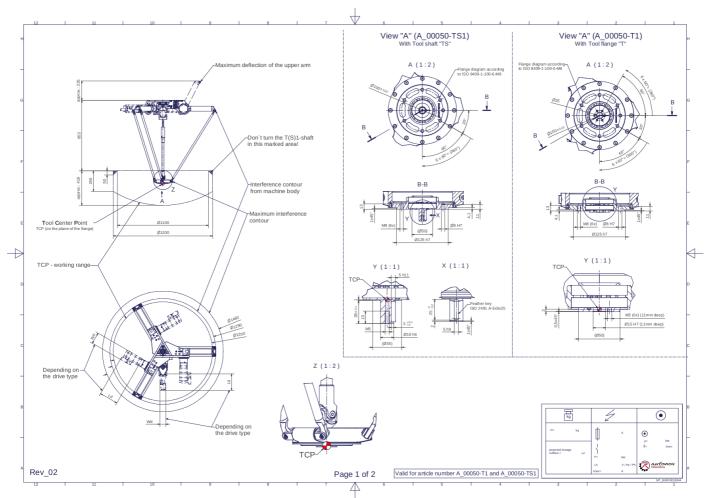
Beschreibung:

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 Freiheitsgrade.

Lieferumfang:

Robotermechanik inkl. Getriebe, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

Anschlussmaße:



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



Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00050-T1

Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 13:59 UTC

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)	
Kinematik	Parallel	
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3	
Rotatorische Freiheitsgrade (α,ß,γ)	0	
Nenntraglast [kg lbs] *	6 13.2	
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1200 47.2	
Arbeitshöhe außen [mm in]	250 9.8	
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	418 16.5	
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)	
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1	
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	40 354.0	
Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	33 292.1	
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	225	
Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	150	
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]	42 92.6	

^{*} 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 Werkzeugbetätigung T/TS1	MT_BGR00013360-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)