

# DELTA RL3-ATS-1300-6kg

Artikelnummer: A\_00051-01-ATS

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



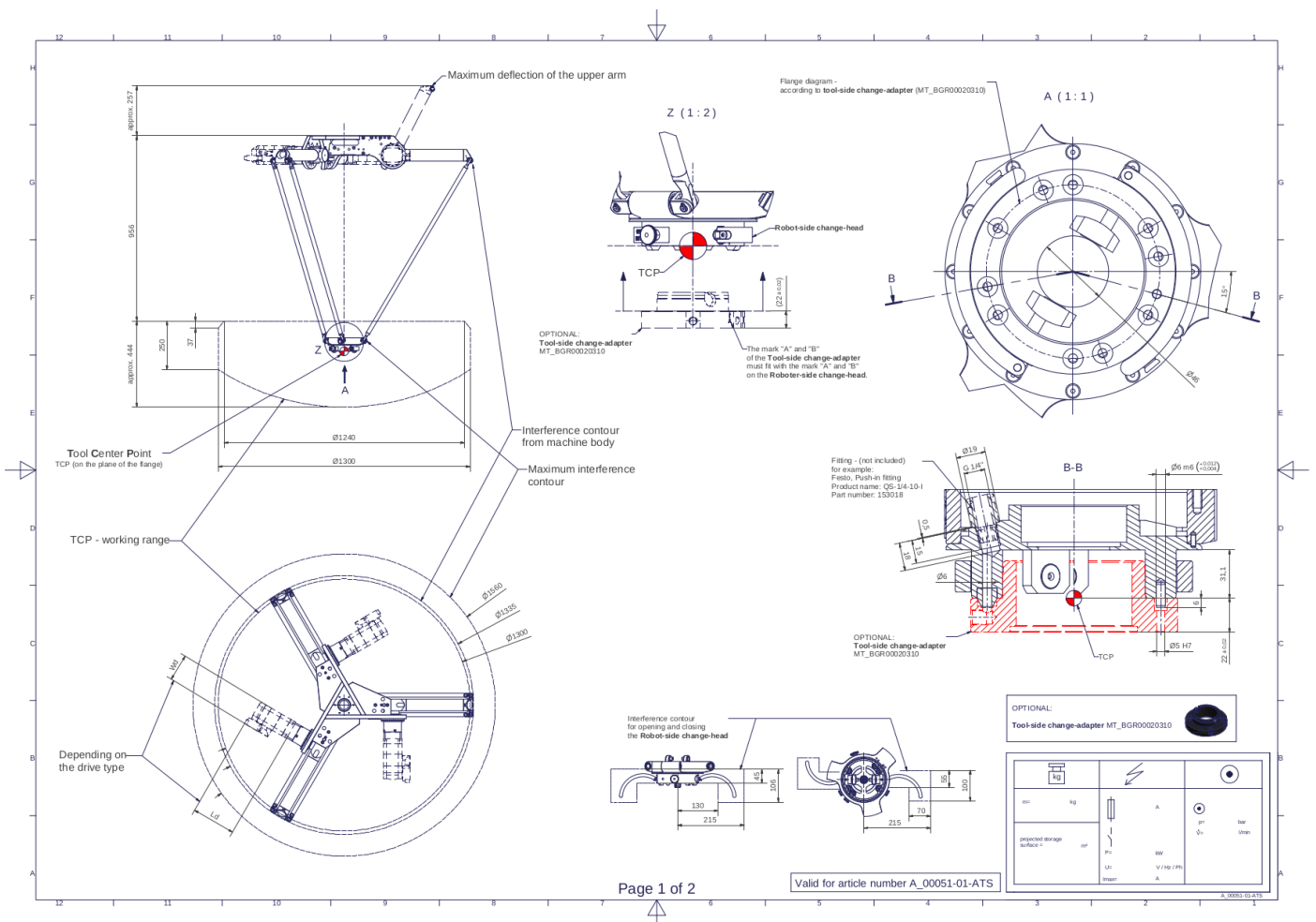
## Beschreibung:

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:



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](http://www.autonox.com)

## Technische Daten:

|   |   |
|---|---|
| Verwendungsbereich                                      | Standard (nicht hygienisch)   |
| Kinematik   | Parallel  |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)                  | 3   |
| Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ ) | 0   |
| Nenntraglast [kg   lbs] *                               | 6   13.2  |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]                   | 1300   51.2   |
| Arbeitshöhe außen [mm   in]                             | 250   9.8   |
| Arbeitshöhe Mitte [mm   in]                             | 444   17.5  |
| Manuelles Werkzeugwechsel-System ATS                    | 10fache Medienübertragung (Druckluft 6 bar   87.0 psi / Vakuum -850 mbar   -12.3 psi / kleinster Innendurchmesser 6 mm   0.24 in) |
| 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)  |

\* 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) |