

DELTA RL4-TS1-1300-6kg

Artikelnummer: A_00053-TS1-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmittelzugliche Schmierstoffe (FO)



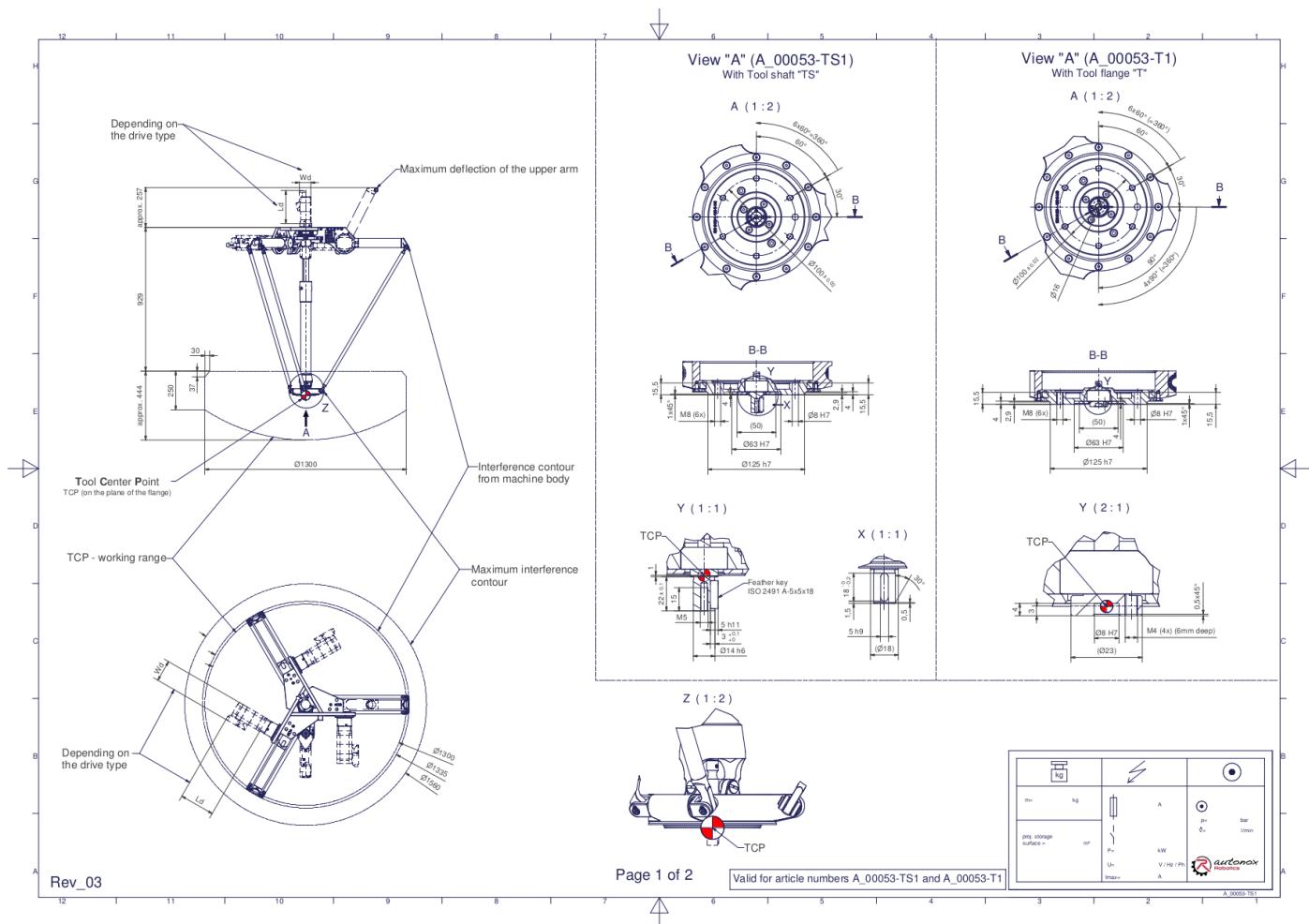
Beschreibung:

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 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 \(PDF\)](#)

Technische Daten:

| | |
|--|--|
| Verwendungsbereich | Standard (nicht hygienisch) |
| Kinematik | Parallel |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 3 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ) | 1 |
| Nenngeschwindigkeit [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 |
| Abtriebsform der Werkzeugbetätigung | Welle (TS) |
| Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n)) | 1 |
| Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 40 354.0 |
| Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 33 292.1 |
| Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min] | 225 |
| Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min] | 150 |
| Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs] | 5,5 48.7 |
| Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs] | 5,5 48.7 |
| Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 800 |
| Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 800 |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n) | Wälzlager |
| Lagertyp der Armgelenke | Wälzlager |
| Schmierstoffe der Lagerstellen | Lebensmittelzugelassen (FO) |
| Schmierstoffe der Getriebe | Lebensmittelzugelassen (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] | 44 97.0 |

* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenngeschwindigkeit bezogen auf eine Nennleistung) und können in der Praxis je nach Applikation (Werkzeugdaten, Lastabstände, Reduzierung (teilweise) der Nennleistung bei Verwendung lebensmittelzugelieblicher Schmierstoffe, ...) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.