

## DELTA RL3-T1-1200-20kg

**Artikelnummer:** A\_00064-T1-FO

**Schmierstoff-Variante:** Lebensmitteltragliche Schmierstoffe (FO)



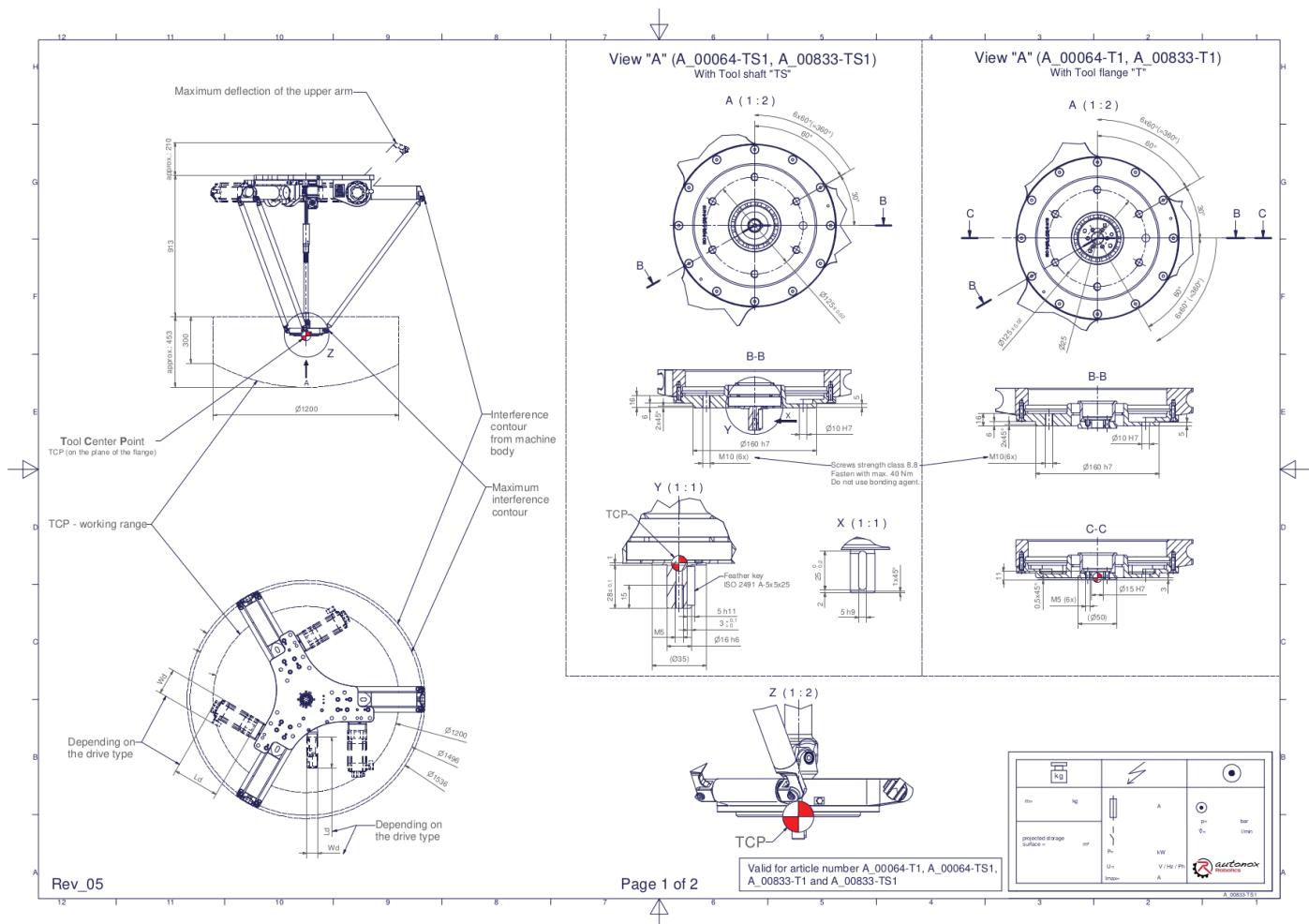
## **Beschreibung:**

Dieser Roboter typ 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](#) und [Nutzungsbedingungen](#).

## Technische Daten:

<b>Verwendungsbereich</b>	Standard (nicht hygienisch)
<b>Kinematik</b>	Parallel
<b>Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)</b>	3
<b>Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)</b>	0
<b>Nenngewicht [kg lbs] *</b>	20   44.1
<b>Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]</b>	1200   47.2
<b>Arbeitshöhe außen [mm in]</b>	300   11.8
<b>Arbeitshöhe Mitte [mm in]</b>	453   17.8
<b>Abtriebsform der Werkzeugbetätigung</b>	Flansch (T)
<b>Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))</b>	1
<b>Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]</b>	40   354.0
<b>Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]</b>	33   292.1
<b>Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]</b>	225
<b>Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]</b>	150
<b>Lagertyp der Teleskopwelle(n)</b>	Wälzlager
<b>Lagertyp der Armgelenke</b>	Wälzlager
<b>Schmierstoffe der Lagerstellen</b>	Lebensmitteltauglich (FO)
<b>Schmierstoffe der Getriebe</b>	Lebensmitteltauglich (FO)
<b>Reinigung</b>	Kein Hochdruck
<b>Umgebungstemperatur [°C °F]</b>	0 bis +40   +32 bis +104
<b>Relative Luftfeuchtigkeit [%]</b>	95 (kondensationsfrei)
<b>Einbaulage</b>	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
<b>Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]</b>	82   180.8

- \* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenngewicht 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_BGR00015048-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Werkzeugbetätigung T/TS1	MT_WST00048325-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)