

DELTA RL3-T1-1200-20kg

Artikelnummer: A_00064-T1-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



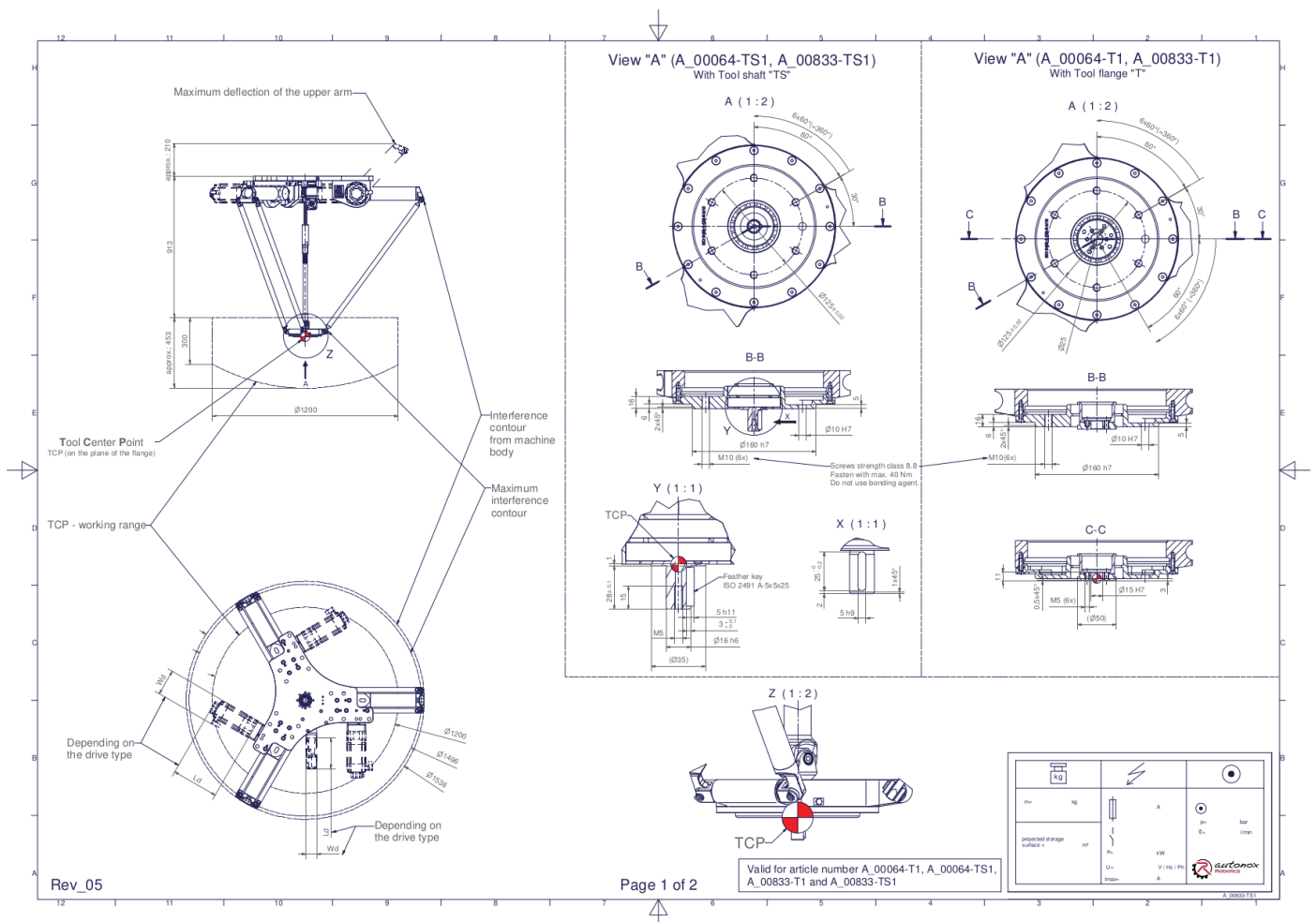
Beschreibung:

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 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](#).

© 2025 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

| | |
|---|--|
| Verwendungsbereich | Standard (nicht hygienisch) |
| Kinematik | Parallel |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 3 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ) | 0 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 20 44.1 |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in] | 1200 47.2 |
| Arbeitshöhe außen [mm in] | 300 11.8 |
| Arbeitshöhe Mitte [mm in] | 453 17.8 |
| 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 |
| Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs] | 33 292.1 |
| Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 225 |
| Nennrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 150 |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n) | Wälzlager |
| Lagertyp der Armgelenke | Wälzlager |
| Schmierstoffe der Lagerstellen | Lebensmitteltauglich (FO) |
| Schmierstoffe der Getriebe | Lebensmitteltauglich (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] | 82 180.8 |

* 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_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) |

Wir verweisen auf unsere [AGB](#) und [Nutzungsbedingungen](#).