

DELTA RL4-1400-20kg

Artikelnummer: A_00065-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



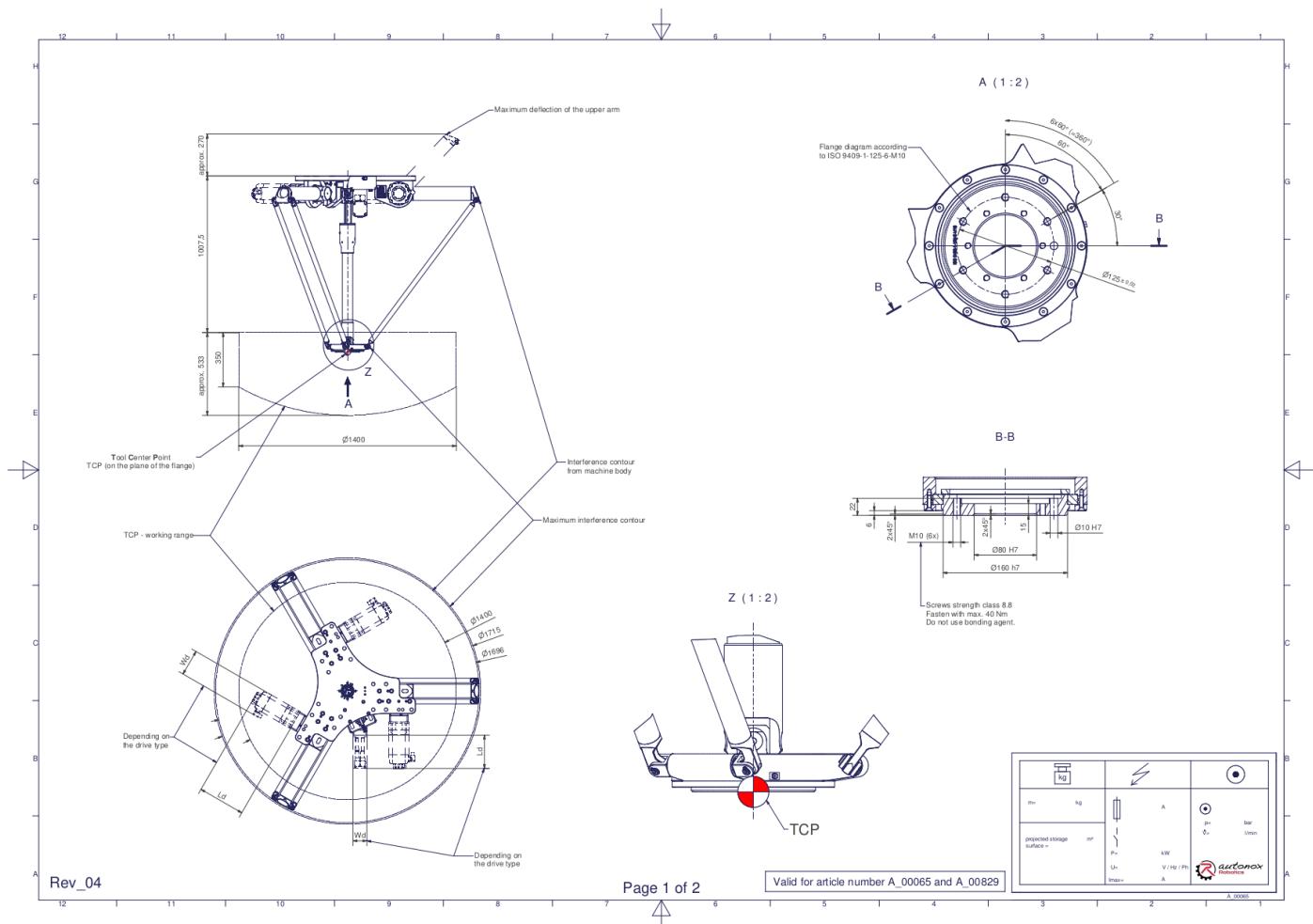
Beschreibung:

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 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 \(PDF\)](#)

Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	1
Nenntraglast [kg lbs] *	20 44.1
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1400 55.1
Arbeitshöhe außen [mm in]	350 13.8
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	533 21.0
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	160 1416.1
Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	80 708.1
Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	200
Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	135
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]	100 220.5

* 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 lebensmittelzugelieblicher Schmierstoffe, ...) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.