

DELTA RL4-T1-1400-20kg

Artikelnummer: A_00065-T1

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



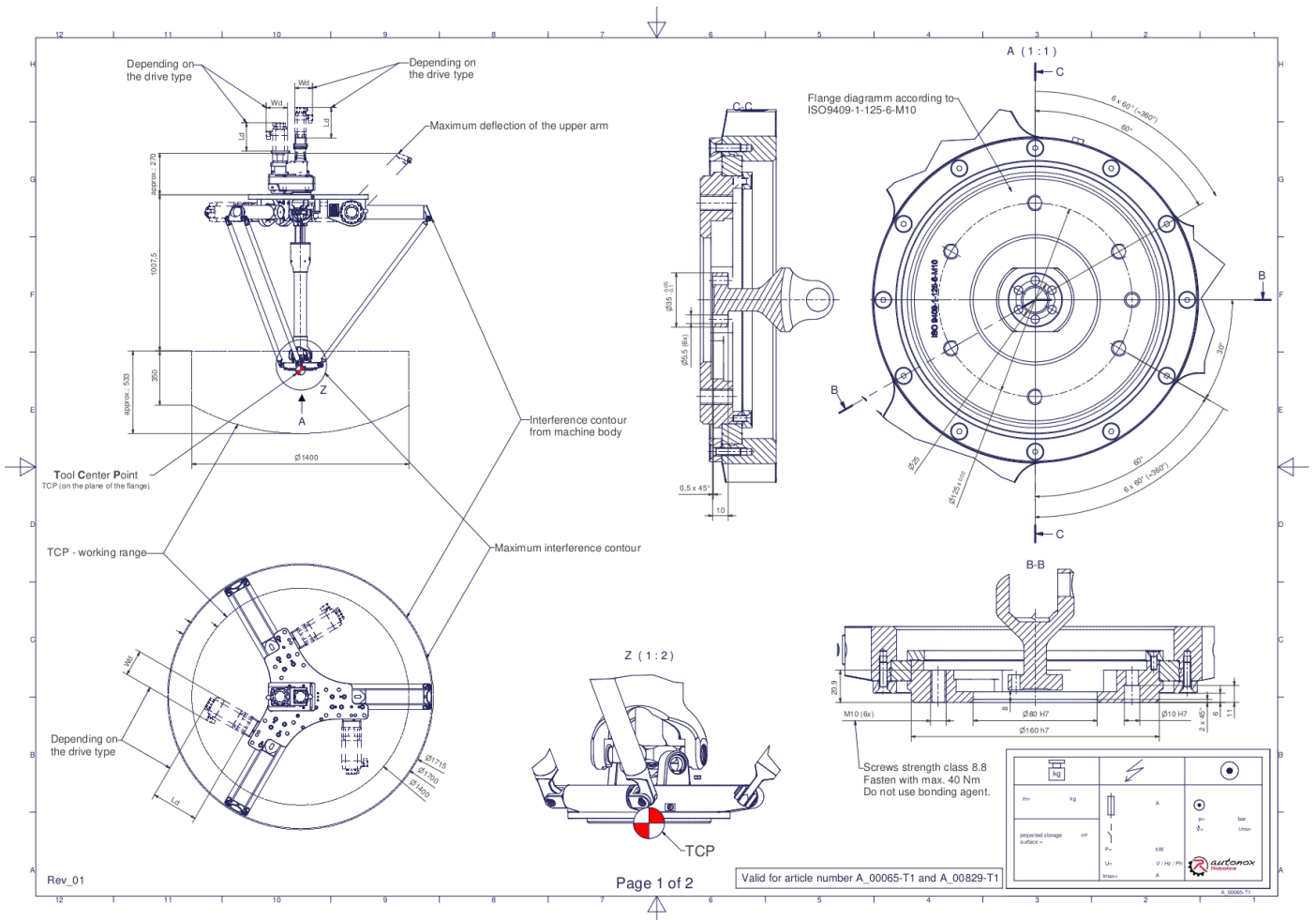
Beschreibung:

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 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](#), [Nutzungsbedingungen](#) und [Rechtliche Hinweise](#)

Technische Daten:

| | |
|---|--|
| Verwendungsbereich | Standard Design |
| 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 |
| Abtriebsform der Werkzeugbetätigung | Flansch (T) |
| Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n)) | 1 |
| Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 240 2124.2 |
| Nennmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 240 2124.2 |
| Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min] | 177 |
| Nennrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min] | 124 |
| Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs] | 40 354.0 |
| Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs] | 23 203.6 |
| Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 171 |
| Nennrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min] | 114 |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n) | Wälzlager |
| 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) |
| Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs] | 125 275.6 |

* 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_BGR00017292-U-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |
| Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z | MT_BGR00018858-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF) |
| Antrieb der Teleskopwelle für die Werkzeugbetätigung T/TS1 | MT_WST00058592-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 6 (PDF) |