DELTA RL3-T1-600-1kg

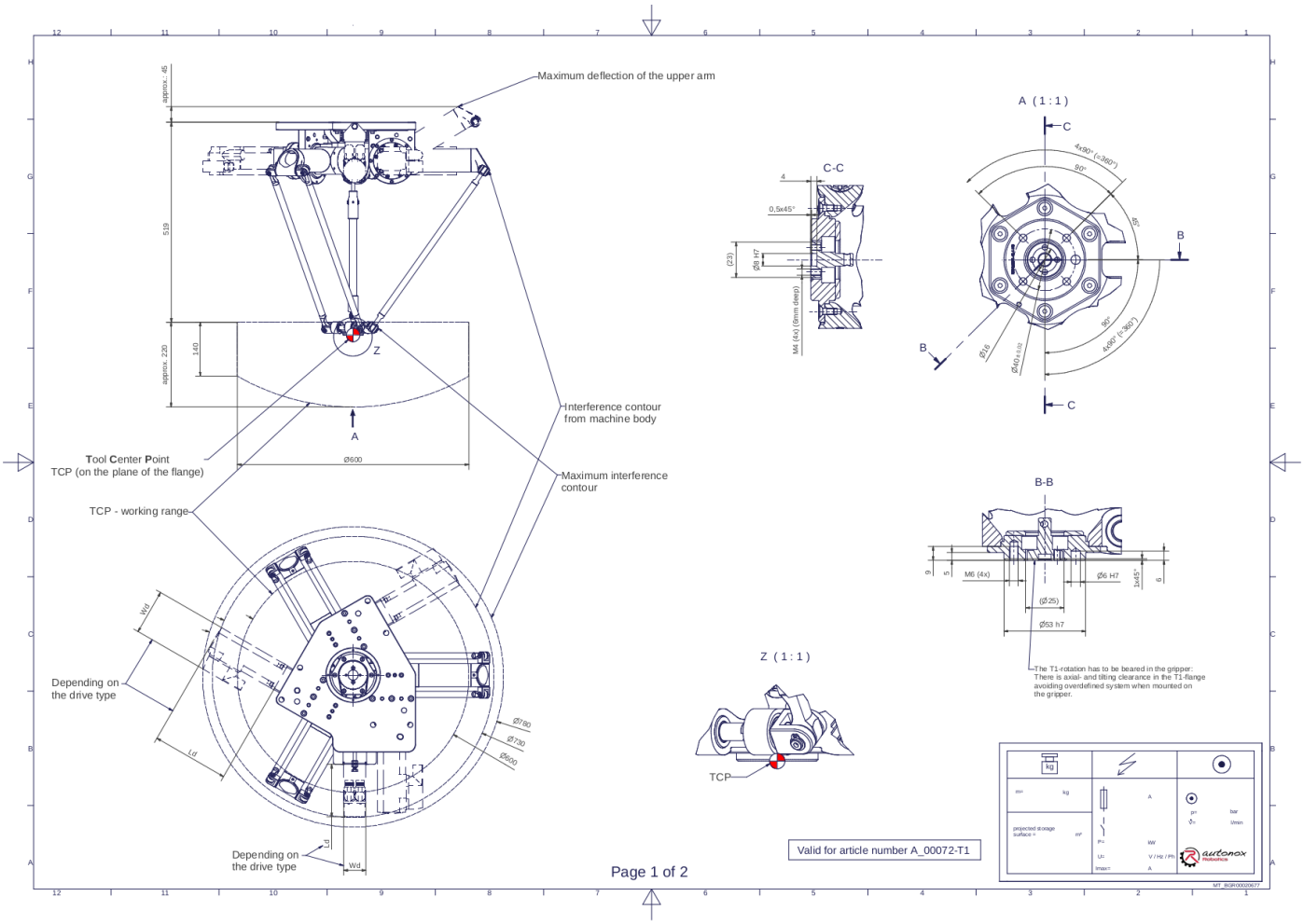
Artikelnummer: A_00072-T1

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 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,ß,γ)	0
Nenntraglast [kg|lbs] *	1 | 2.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm|in]	600 | 23.6
Arbeitshöhe außen [mm|in]	140 | 5.5
Arbeitshöhe Mitte [mm|in]	220 | 8.7
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
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]	500
Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	320
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
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]	25 | 55.1

* 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_BGR00009592-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Werkzeugbetätigung T/TS1	MT_BGR00011502-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)

Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.

© 2025 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com