

DELTA RL5-750-1kg

Artikelnummer: A_00083.01-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



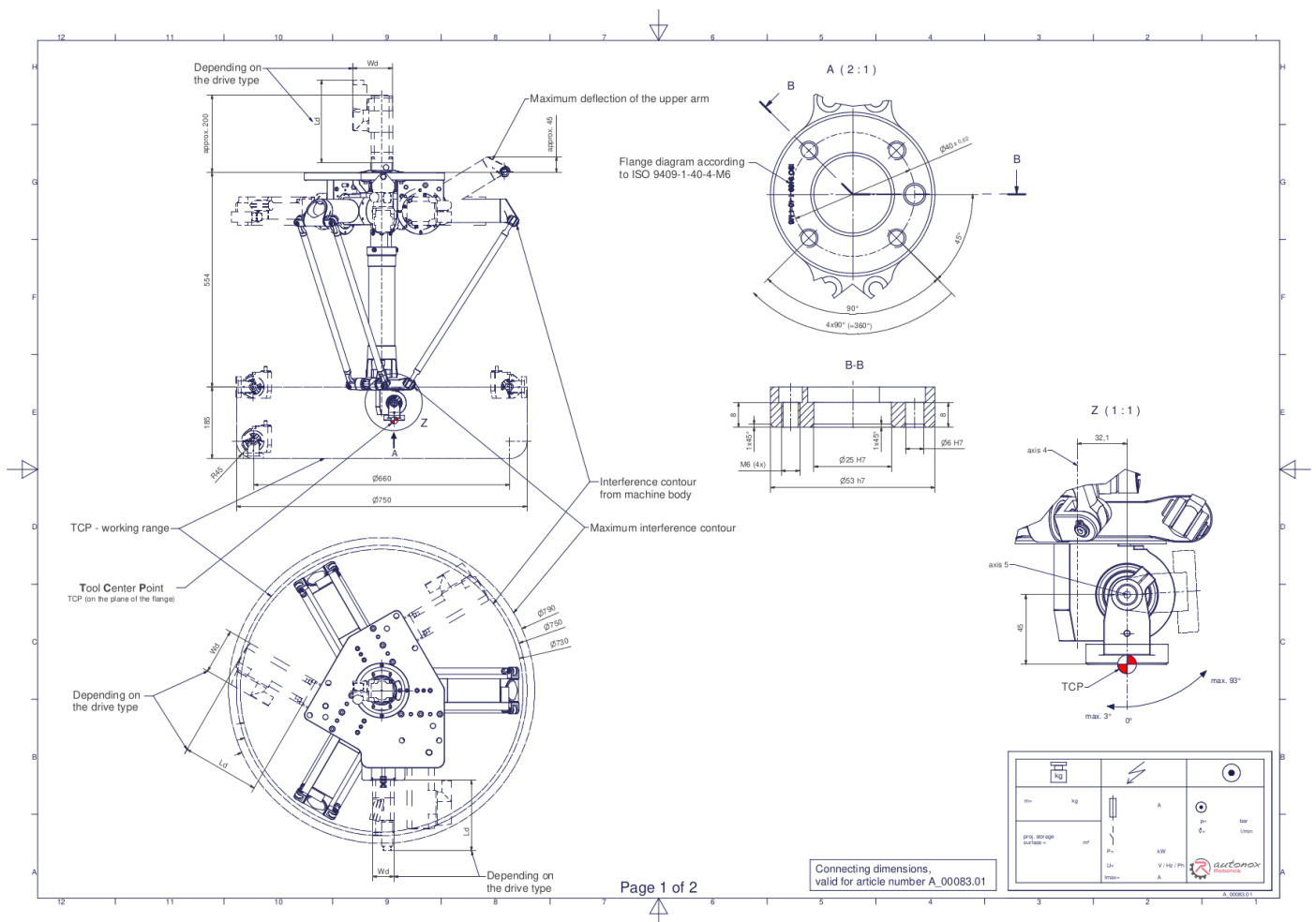
Beschreibung:

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 zwei (2) rotatorische 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](#), [Nutzungsbedingungen](#) und [Rechtliche Hinweise](#)

Technische Daten:

| | |
|---|--|
| Verwendungsbereich | Standard (nicht hygienisch) |
| Kinematik | Parallel |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 3 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ) | 2 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 1 2.2 |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in] | 750 29.5 |
| Arbeitshöhe außen [mm in] | 185 7.3 |
| Max. Drehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs] | 16 141.6 |
| Nenn Drehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs] | 16 141.6 |
| Max. Drehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min] | 82 |
| Nenn Drehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min] | 82 |
| Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 17 150.5 |
| Nenn Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 12,4 109.7 |
| Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min] | 500 |
| Nenn Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min] | 380 |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n) | Gleitlager, 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] | 30 66.1 |

* 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.