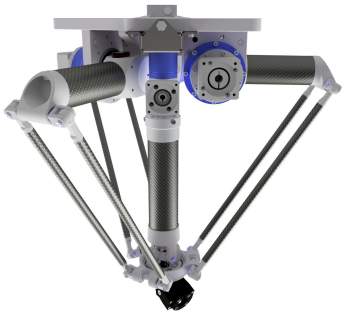
DELTA RL5-750-1kg

Artikelnummer: A_00083.01

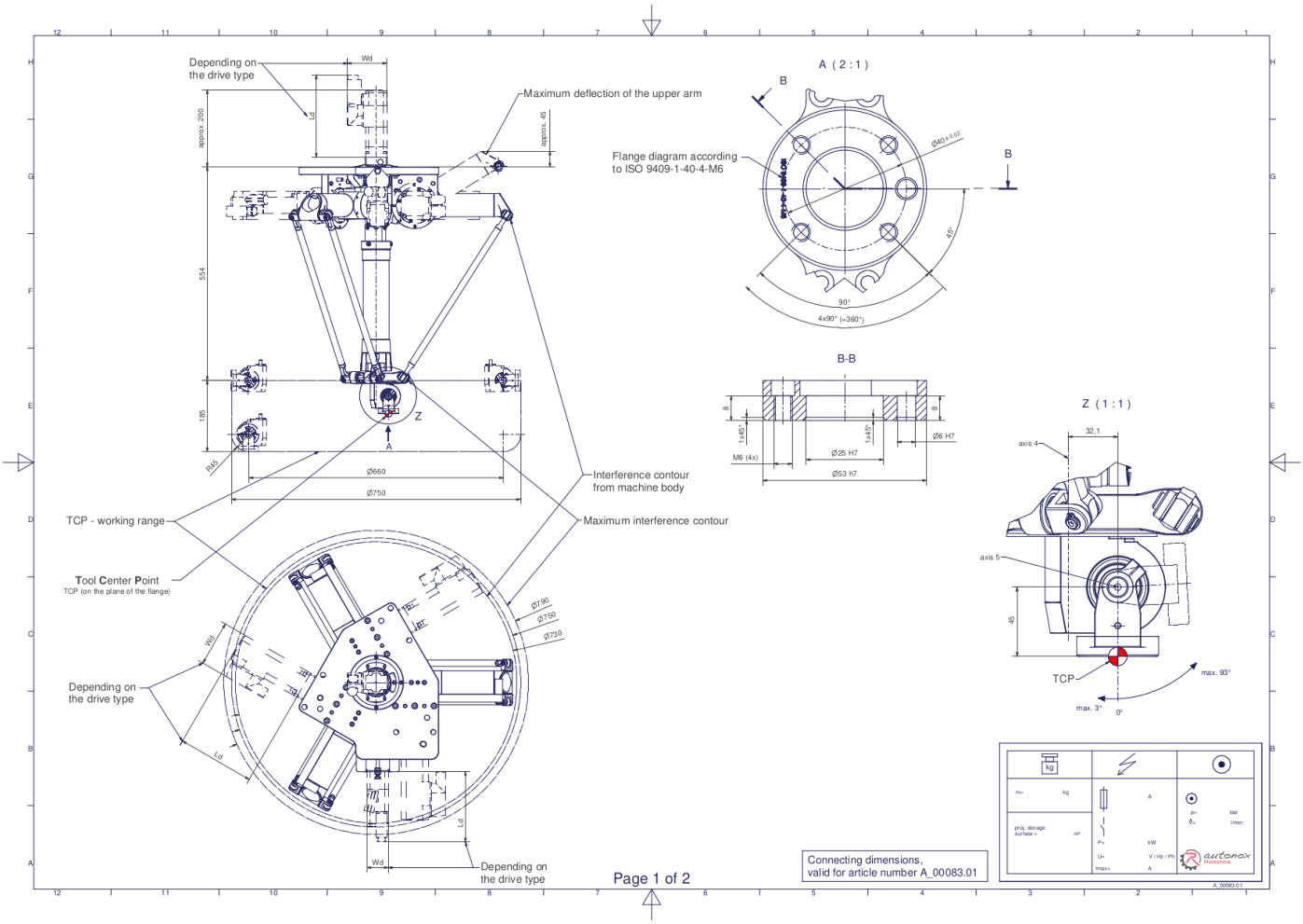
Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



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 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 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)	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
Nenndrehmoment 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]	124
Nenndrehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	124
Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm|in.lbs]	17 | 150.5
Nenndrehmoment 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
Nenndrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	380
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager: Rotation α/β um X/Y; Gleitlager: Rotation γ um Z
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]	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.

Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00009592-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z	MT_BGR00011502-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)

Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.

© 2025 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com