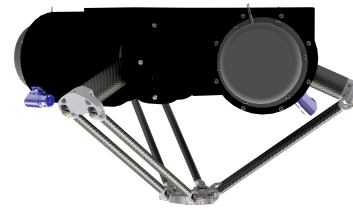


# DELTA RLP3-300-0,5kg

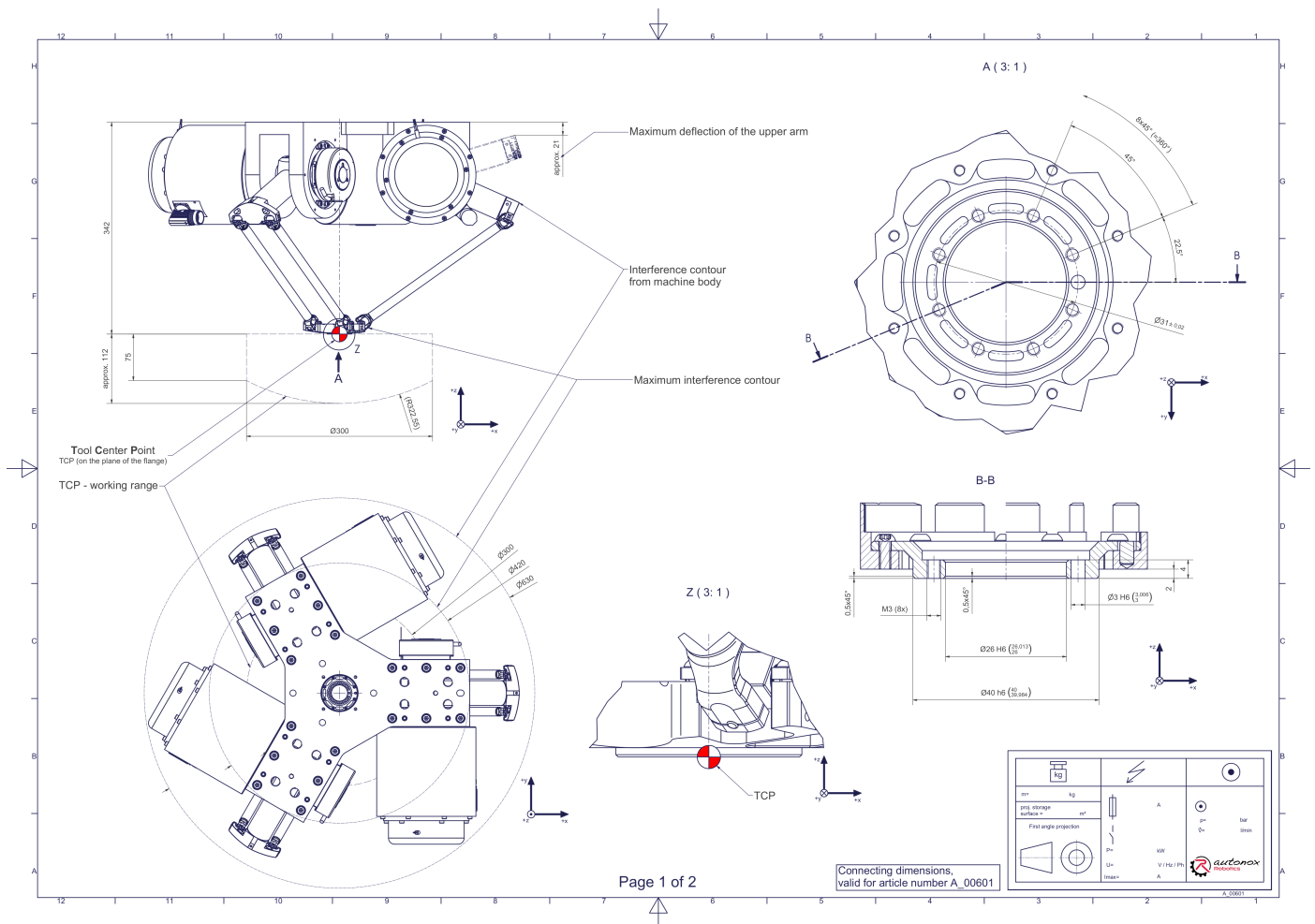
Artikelnummer: A\_00601



**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. **Highlight** Diese Robotermechanik ist aufgrund ihrer High-End-Direktantriebe und der hochpräzisen Gelenke für Applikationen geeignet, bei welchen es auf höchste Wiederhol-, Absolut- und Bahngenauigkeit im 1/1000 mm Bereich ankommt. **Lieferumfang** Robotermechanik inkl. Oberarmmotoren, 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 ( $\alpha,\beta,\gamma$ )	0
Nenntraglast [kg   lbs] *	0,5   1.1
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	300   11.8
Arbeitshöhe außen [mm   in]	75   3.0
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	112   4.4
Positionswiederholgenauigkeit (RP) nach ISO 9283 [mm]	+/- 0,005
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
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)
Besonderheiten	High-End-Direktantriebe und hochpräzise Gelenke für höchste Wiederhol-, Absolut- und Bahngenauigkeit im 1/1000 mm Bereich

\* 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.