DELTA RLP4-300-0,5kg

Artikelnummer: A_00602

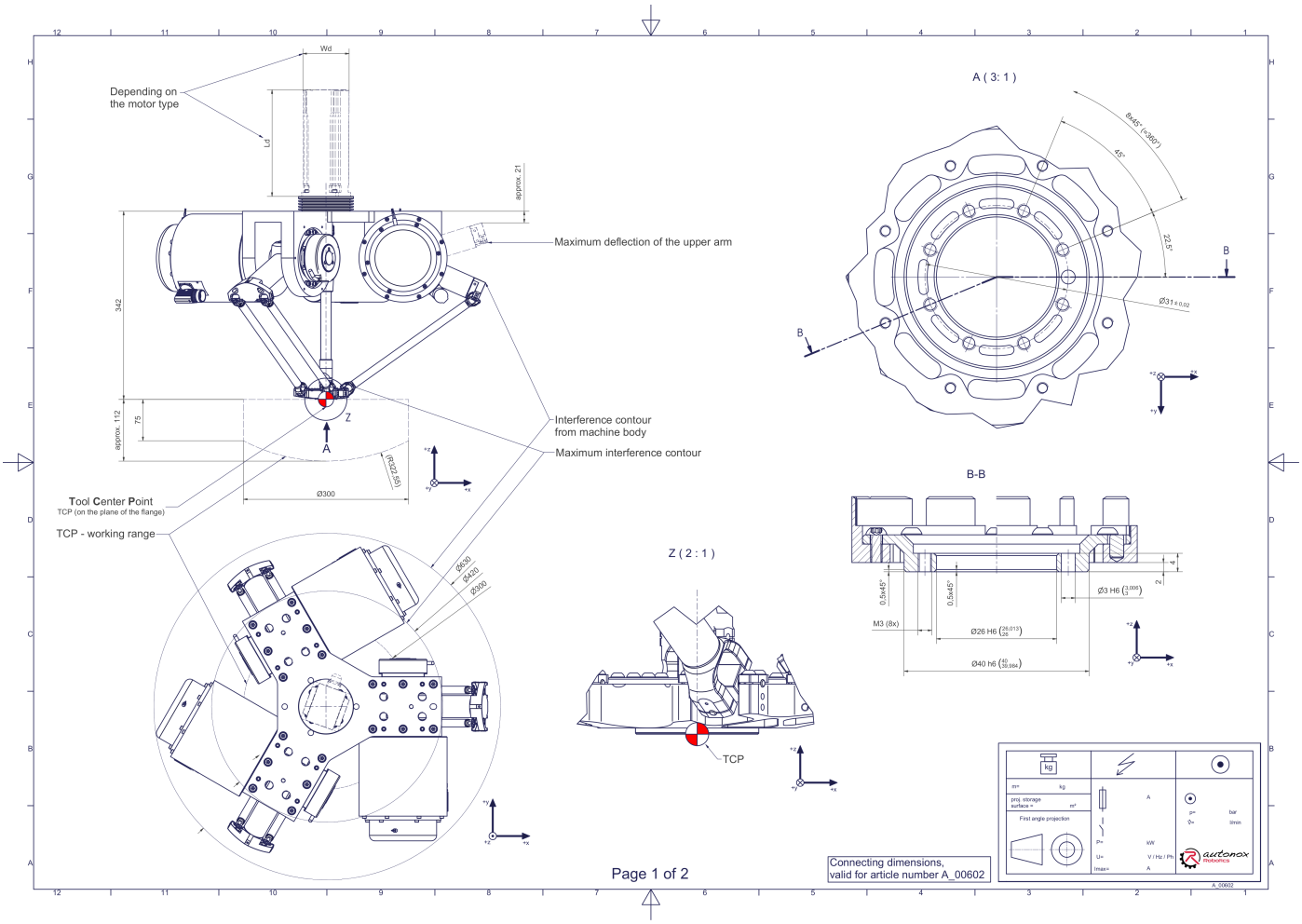


ULTRA PRECISION

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).**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, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

Anschlussmaße:



Downloads: Anschlussmaße (PDF) 3D Modell (STP) 3D Modell (PDF)

Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch), Präzision
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,ß,γ)	1
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
Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm|in.lbs]	3 | 26.6
Nenndrehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm|in.lbs]	1,5 | 13.3
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	800
Nenndrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	800
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
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)
Gewicht der Robotermechanik inkl. Antriebstechnik der Oberarme [kg|lbs]	92 | 202.8
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.

** Die in der Praxis erreichbare Genauigkeit ist u.a. von der verwendeten Steuerung sowie deren Parametrierung und Regelungsgüte abhängig, und kann deshalb von den hier angegebenen Werten abweichen.

Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com