DELTA RLL3-1600-50kg

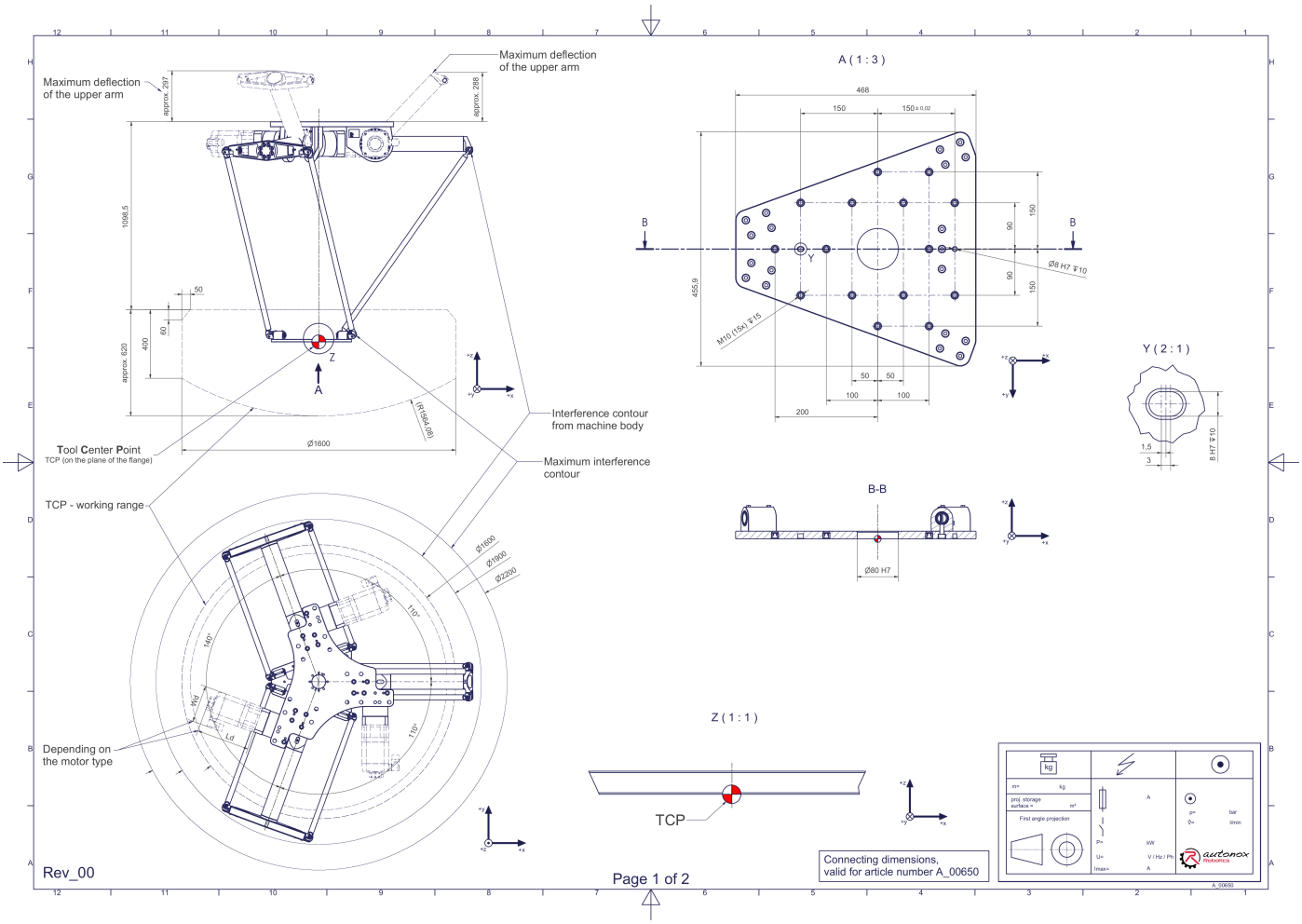
Artikelnummer: A_00650-FO

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 Freiheitsgrade. **Highlight** Die spezielle RLL-Bauweise weist eine extreme Kippsteifigkeit des Werkzeugträgers auf. Diese Eigenschaft macht Applikationen mit sehr langen Endeffektoren (z. B. Multigreifer) möglich, welche während der Bewegung hohe Kippmomente in die Mechanik einleiten. **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.

© 2026 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] *	50 | 110.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm|in]	1600 | 63.0
Arbeitshöhe außen [mm|in]	400 | 15.7
Arbeitshöhe Mitte [mm|in]	620 | 24.4
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)

* 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.

Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com