

## Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A 00651

Download-Datum: 20.10.2025 Download-Uhrzeit: 01:14 UTC

### **DELTA RL4-2000-3kg**

Artikelnummer: A\_00651

**Schmierstoff-Variante:** Synthetische Schmierstoffe



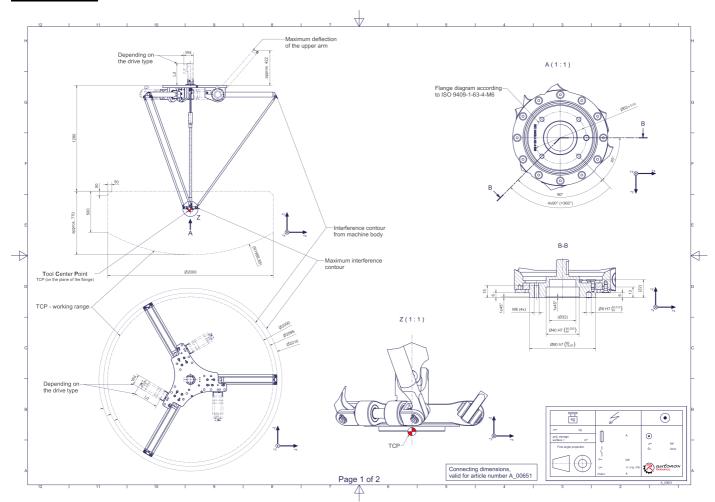
#### **Beschreibung:**

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 einen (1) rotatorischen Freiheitsgrad(e).

#### **Lieferumfang:**

Robotermechanik inkl. Getriebe, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

#### Anschlussmaße:



<u>Downloads:</u> Anschlussmaße (PDF) 3D Modell (STP) 3D Modell (PDF)



# Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A\_00651

Download-Datum: 20.10.2025 Download-Uhrzeit: 01:14 UTC

#### **Technische Daten:**

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha,\beta,\gamma$ )	1
Nenntraglast [kg lbs] *	3   6.6
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	2000   78.7
Arbeitshöhe außen [mm in]	500   19.7
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	770   30.3
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	26,8   237.2
Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	26,8   237.2
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	750
Nenndrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	400
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Synthetisch
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
F	
Reinigung	Kein Hochdruck
Umgebungstemperatur [°C °F]	0 bis +40   +32 bis +104

<sup>\*</sup> 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_BGR00021002-U-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation y um Z	MT_BGR00021225-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)