

## DELTA RLE3-900-1kg

**Artikelnummer:** A\_00655

**Schmierstoff-Variante:** Synthetische Schmierstoffe



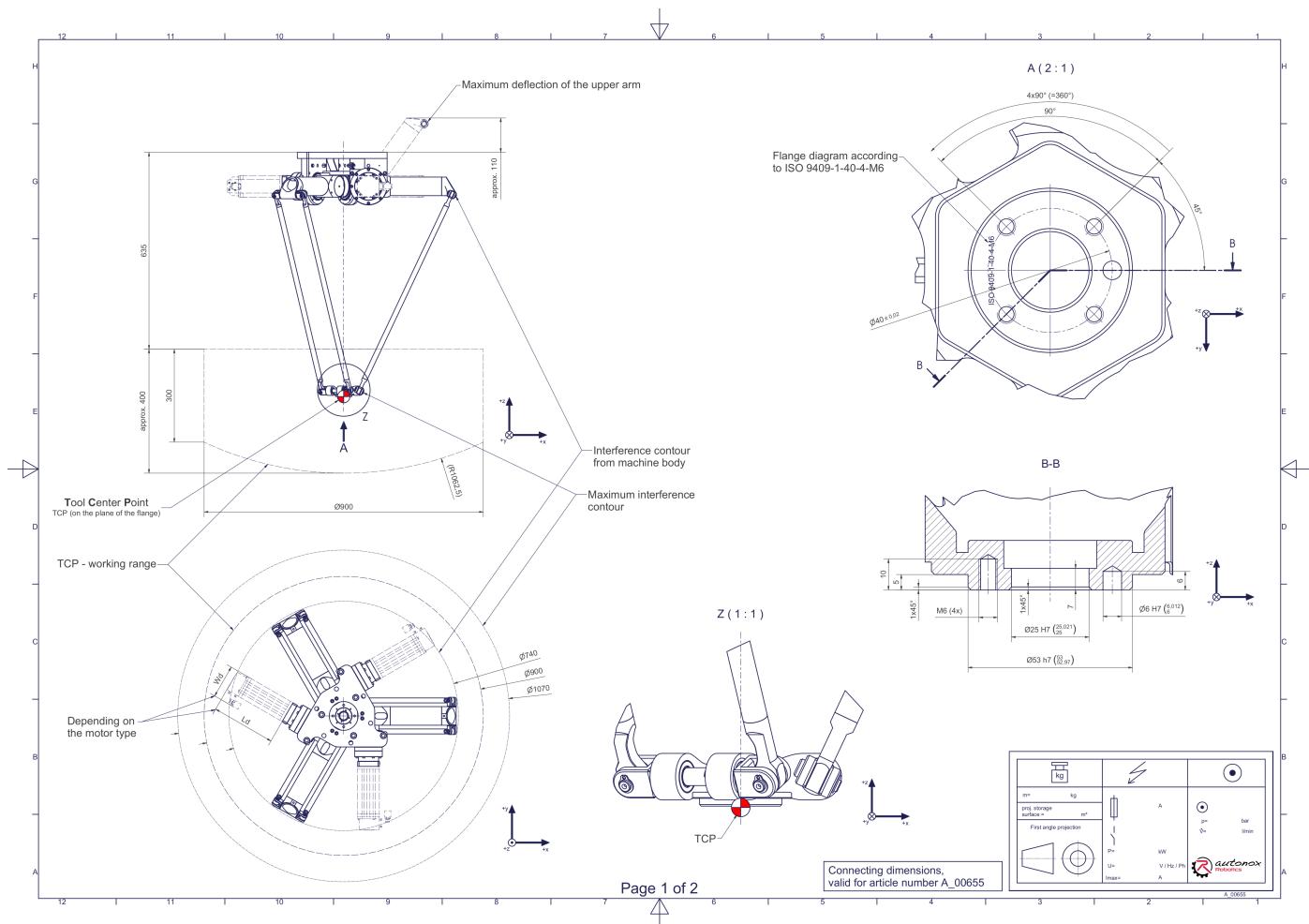
### Beschreibung:

Dieser Roboter typ 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.

### Lieferumfang:

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

### Anschlussmaße:



**Downloads:** [Anschlussmaße \(PDF\)](#) [3D Modell \(STP\)](#) [3D Modell \(PDF\)](#)

## Technische Daten:

<b>Verwendungsbereich</b>	Standard (nicht hygienisch)
<b>Kinematik</b>	Parallel
<b>Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)</b>	3
<b>Rotatorische Freiheitsgrade (<math>\alpha, \beta, \gamma</math>)</b>	0
<b>Nenntraglast [kg lbs] *</b>	1   2.2
<b>Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]</b>	900   35.4
<b>Arbeitshöhe außen [mm in]</b>	300   11.8
<b>Arbeitshöhe Mitte [mm in]</b>	400   15.7
<b>Lagertyp der Armgelenke</b>	Wälzlager
<b>Schmierstoffe der Lagerstellen</b>	Synthetisch
<b>Schmierstoffe der Getriebe</b>	Lebensmitteltauglich (FO)
<b>Reinigung</b>	Kein Hochdruck
<b>Umgebungstemperatur [<math>^{\circ}\text{C}</math>   <math>^{\circ}\text{F}</math>]</b>	0 bis +40   +32 bis +104
<b>Relative Luftfeuchtigkeit [%]</b>	95 (kondensationsfrei)
<b>Einbaulage</b>	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
<b>Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]</b>	22   48.5

- \* 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_WST00108764-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)