

DELTA RLL3-T1-1200-50kg

Artikelnummer: A_00659-T1

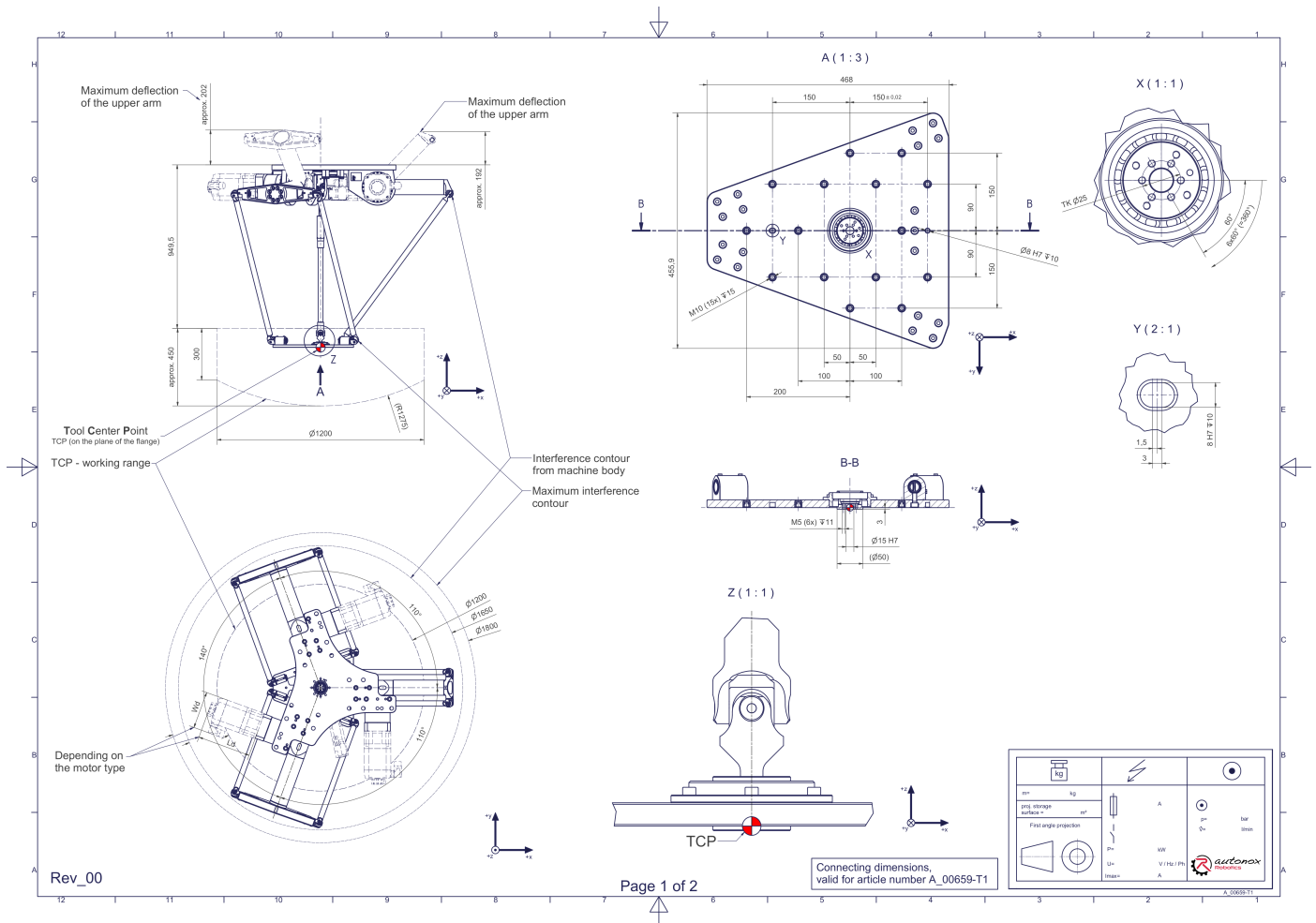
Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



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 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](#).

© 2025 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	0
Nenntraglast [kg lbs] *	50 110.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1200 47.2
Arbeitshöhe außen [mm in]	300 11.8
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	450 17.7
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Flansch (T)
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	40 354.0
Nennmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	33 292.1
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	225
Nennrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	150
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
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.

Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00021669-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Werkzeugbetätigung T/TS1	MT_BGR00013360-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)