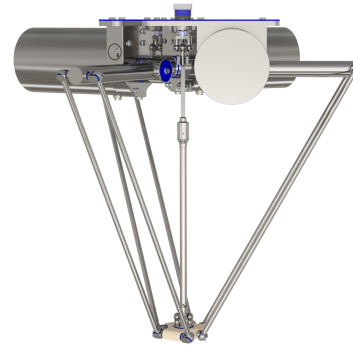


## HHD DELTA RL4-1200-1kg

Artikelnummer: A\_00708

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



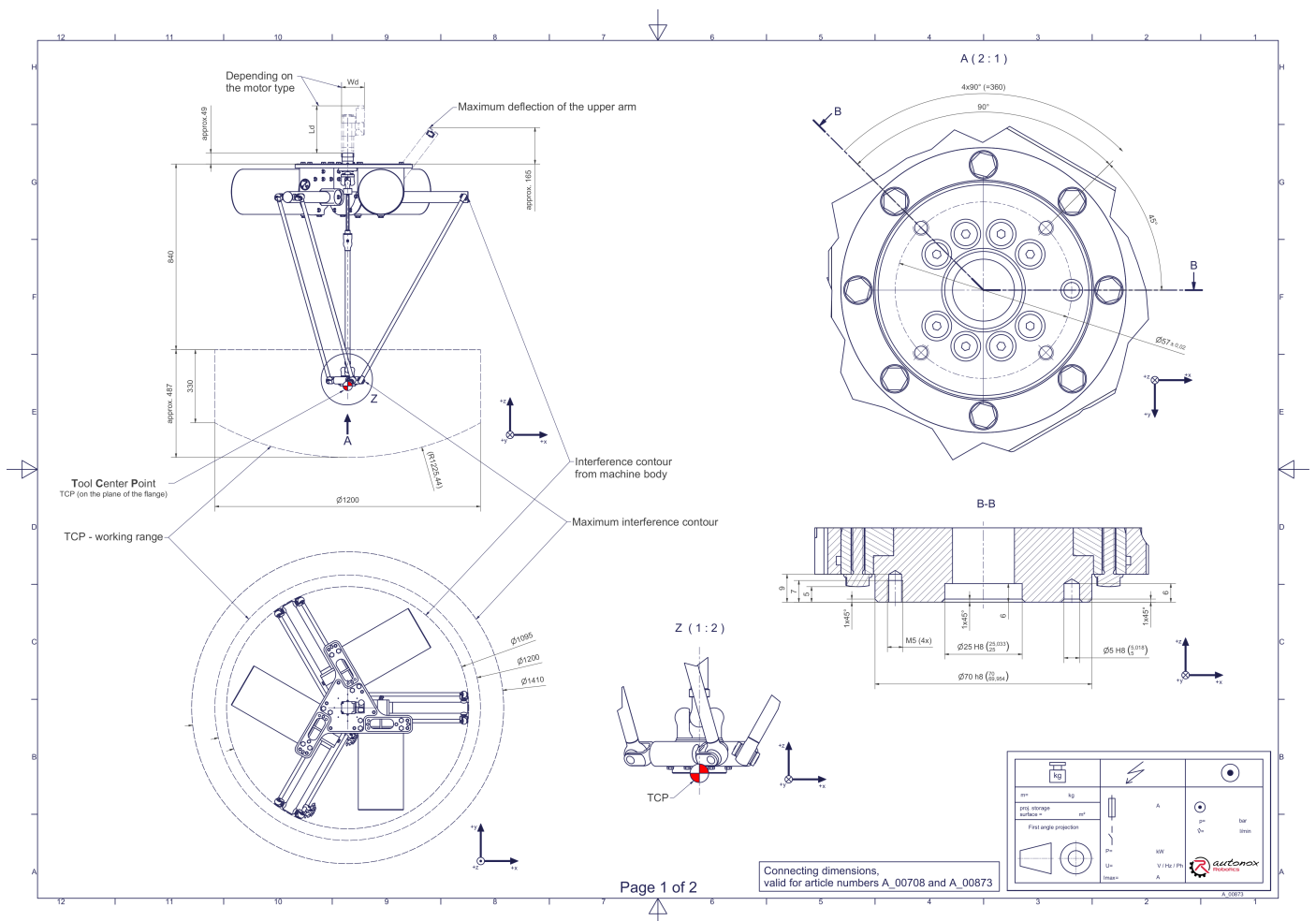
### Beschreibung:

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, 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](http://www.autonox.com)

## Technische Daten:

|   |   |
|---|---|
| Verwendungsbereich  | Hygienisch 'HHD'  |
| Kinematik   | Parallel  |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)                                      | 3   |
| Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )                     | 1   |
| Nenntraglast [kg   lbs] *   | 1   2.2   |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]                                       | 1200   47.2   |
| Arbeitshöhe außen [mm   in]   | 330   13.0  |
| Arbeitshöhe Mitte [mm   in]   | 487   19.2  |
| Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]         | 6   53.1  |
| Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]              | 4,8   42.5  |
| Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]                 | 800   |
| Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]                      | 460   |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n)   | Wälzlager   |
| Lagertyp der Armgelenke   | Wälzlager   |
| Schmierstoffe der Lagerstellen  | Lebensmitteltauglich (FO)   |
| Schmierstoffe der Getriebe  | Getriebe der Oberarme: Synthetisch; Getriebe der Teleskopwelle: Lebensmitteltauglich (FO) |
| Reinigung   | Bis 28 bar   406 psi Hochdruck  |
| Schutzklasse  | IP69K   |
| Umgebungstemperatur [°C   °F]   | 0 bis +40   +32 bis +104  |
| Relative Luftfeuchtigkeit [%]   | 95 (kondensationsfrei)  |
| Einbaulage  | Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)   |
| Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg   lbs] | 87   191.8  |

\* 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_BGR00009592-xx    | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |
| Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation $\gamma$ um Z | MT_WST00104439-xx-FO | Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF) |

Wir verweisen auf unsere [AGB](#) und [Nutzungsbedingungen](#).