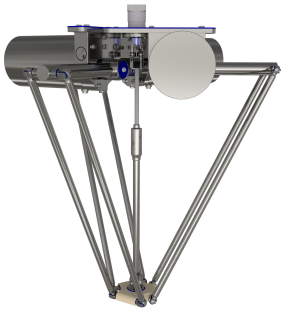
HHD DELTA RL4-1200-6kg



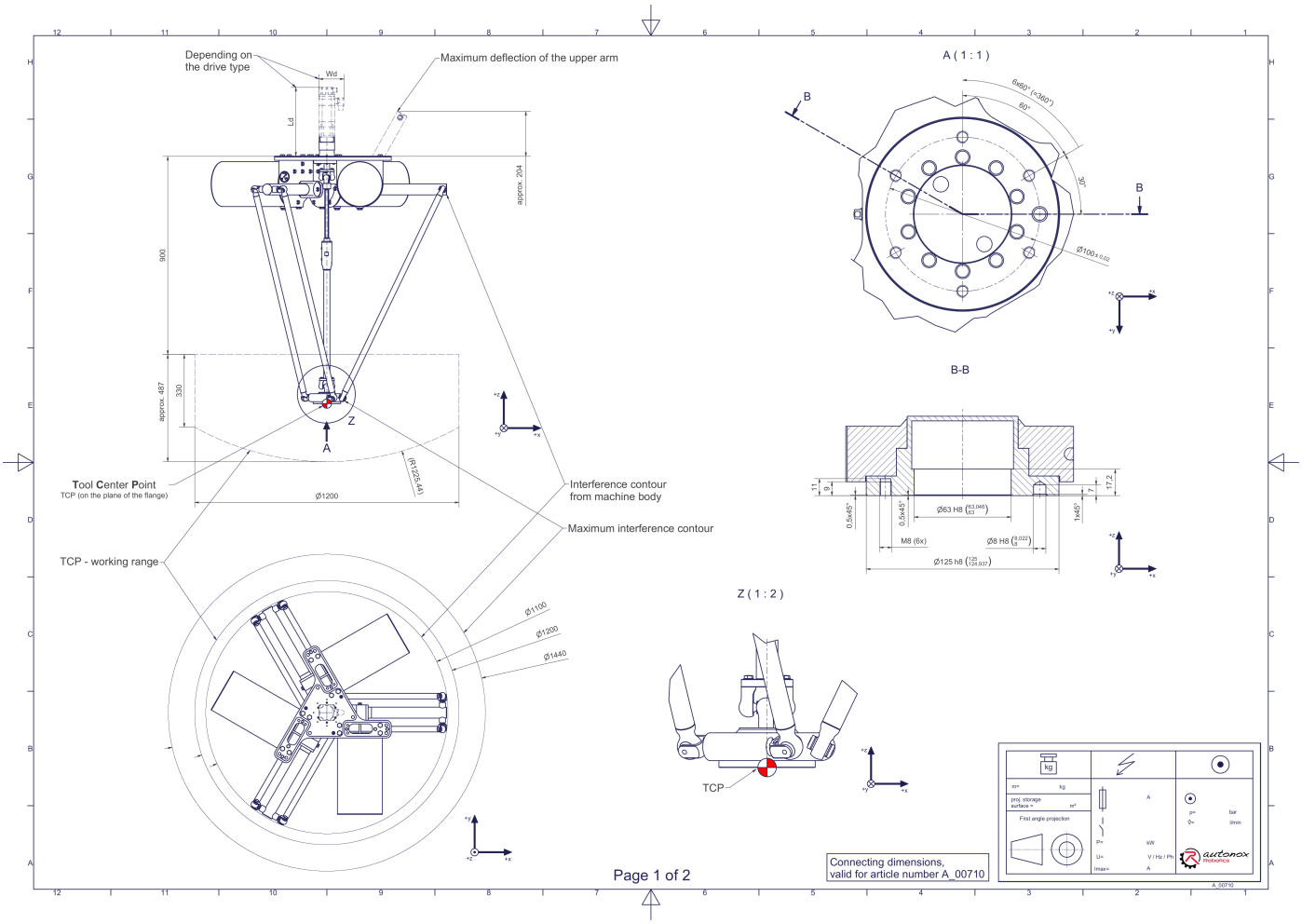
Artikelnummer: A_00710

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.

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Hygienisch 'HHD'
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,ß,γ)	1
Nenntraglast [kg|lbs] *	6 | 13.2
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 γ um Z am Abtrieb [Nm|in.lbs]	28 | 247.8
Nenndrehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm|in.lbs]	15,2 | 134.5
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	500
Nenndrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	430
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)

* 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_BGR00013366-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z	MT_WST00113788-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)

Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com