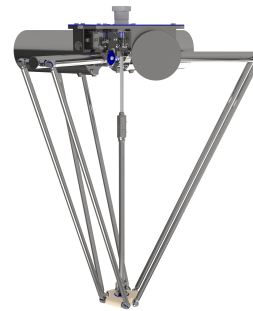


HHD DELTA RL4-1600-6kg

Artikelnummer: A_00713

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



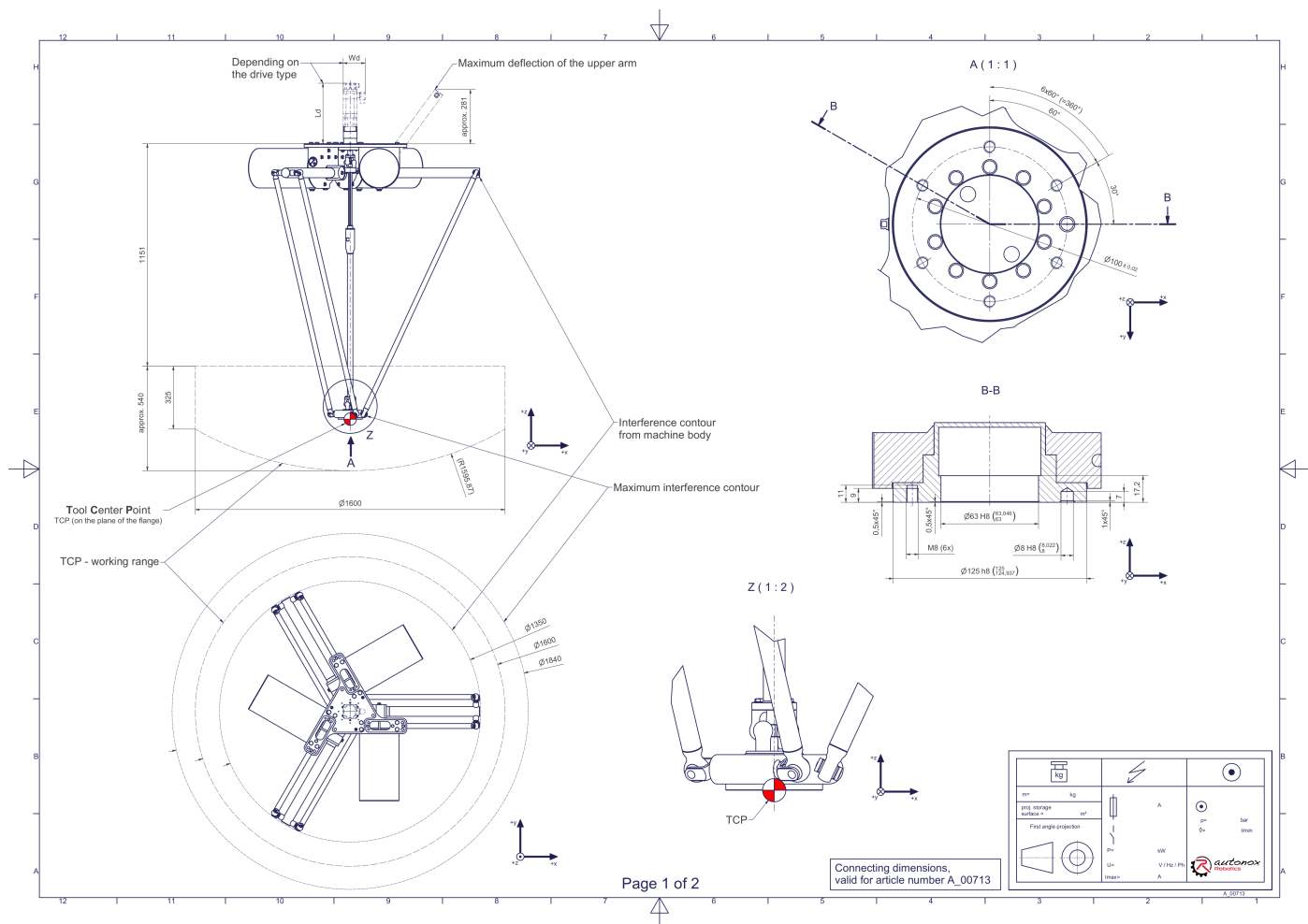
Beschreibung:

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](#), [Nutzungsbedingungen](#) und [Rechtliche Hinweise](#)

© 2023 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

| | |
|--|---|
| Verwendungsbereich | Hygienisch 'HHD' |
| Kinematik | Parallel |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z) | 3 |
| Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ) | 1 |
| Nenntraglast [kg lbs] * | 6 13.2 |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in] | 1600 63.0 |
| Arbeitshöhe außen [mm in] | 325 12.8 |
| Arbeitshöhe Mitte [mm in] | 540 21.3 |
| Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 28 247.8 |
| Nennmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs] | 15,2 134.5 |
| Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min] | 500 |
| Nennrehzahl der Rotation y 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_BGR0013366-xx | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |
| Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation y um Z | MT_WST00113788-xx-FO | Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF) |