

## **DELTA RL3-400-0,5kg**

**Artikelnummer:** A\_00800-FO

**Schmierstoff-Variante:** Lebensmittelzugelassene Schmierstoffe (FO)



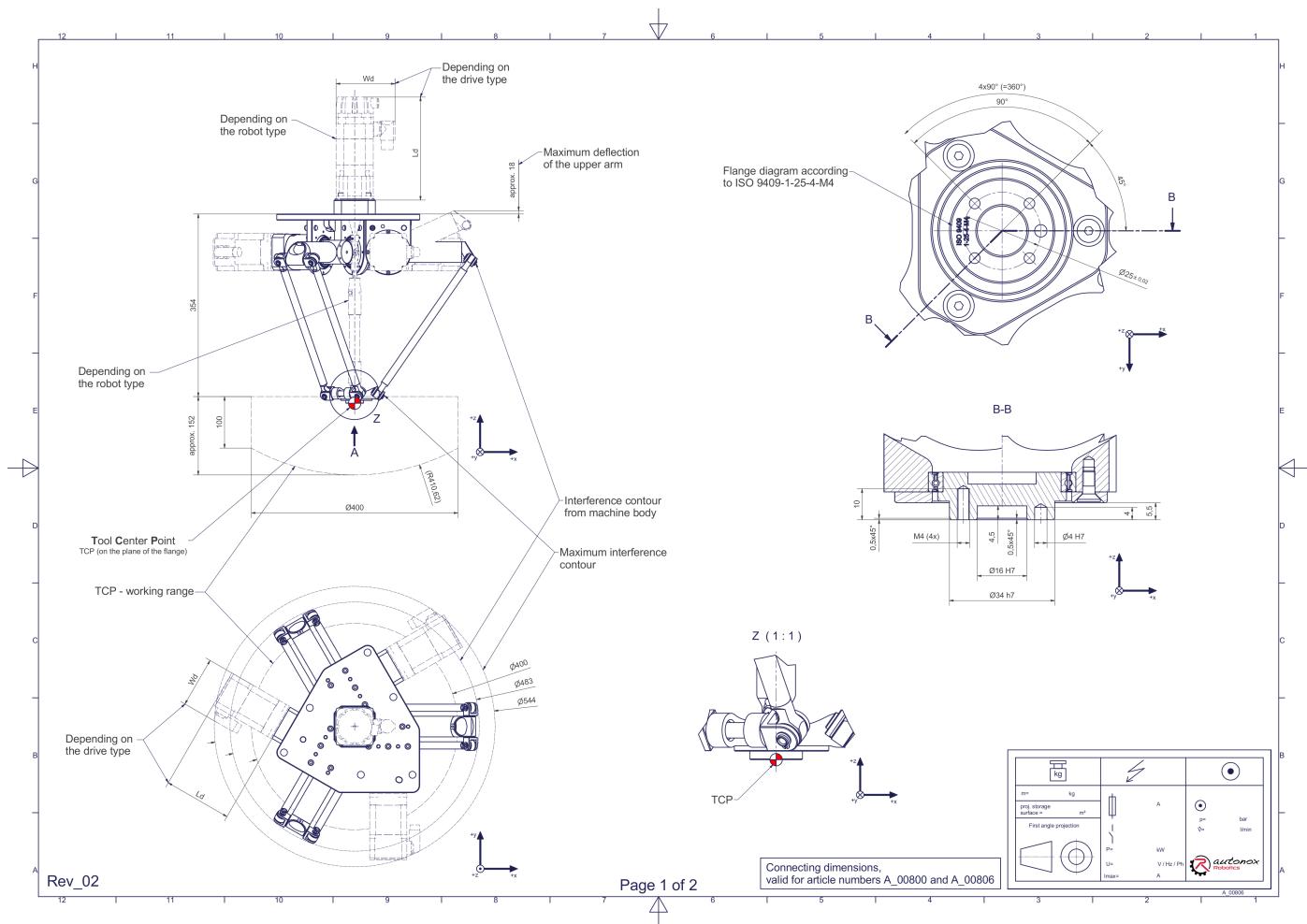
## **Beschreibung:**

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 \(PDF\)](#)

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

**Technische Daten:**

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	0
Nenntraglast [kg lbs] *	0,5   1.1
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	400   15.7
Arbeitshöhe außen [mm in]	100   3.9
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	152   6.0
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (FO)
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)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	9,2   20.3

\* 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.