

## DELTA RL5-1450-6kg

**Artikelnummer:** A\_00802

### **Schmierstoff-Variante:** Synthetische Schmierstoffe



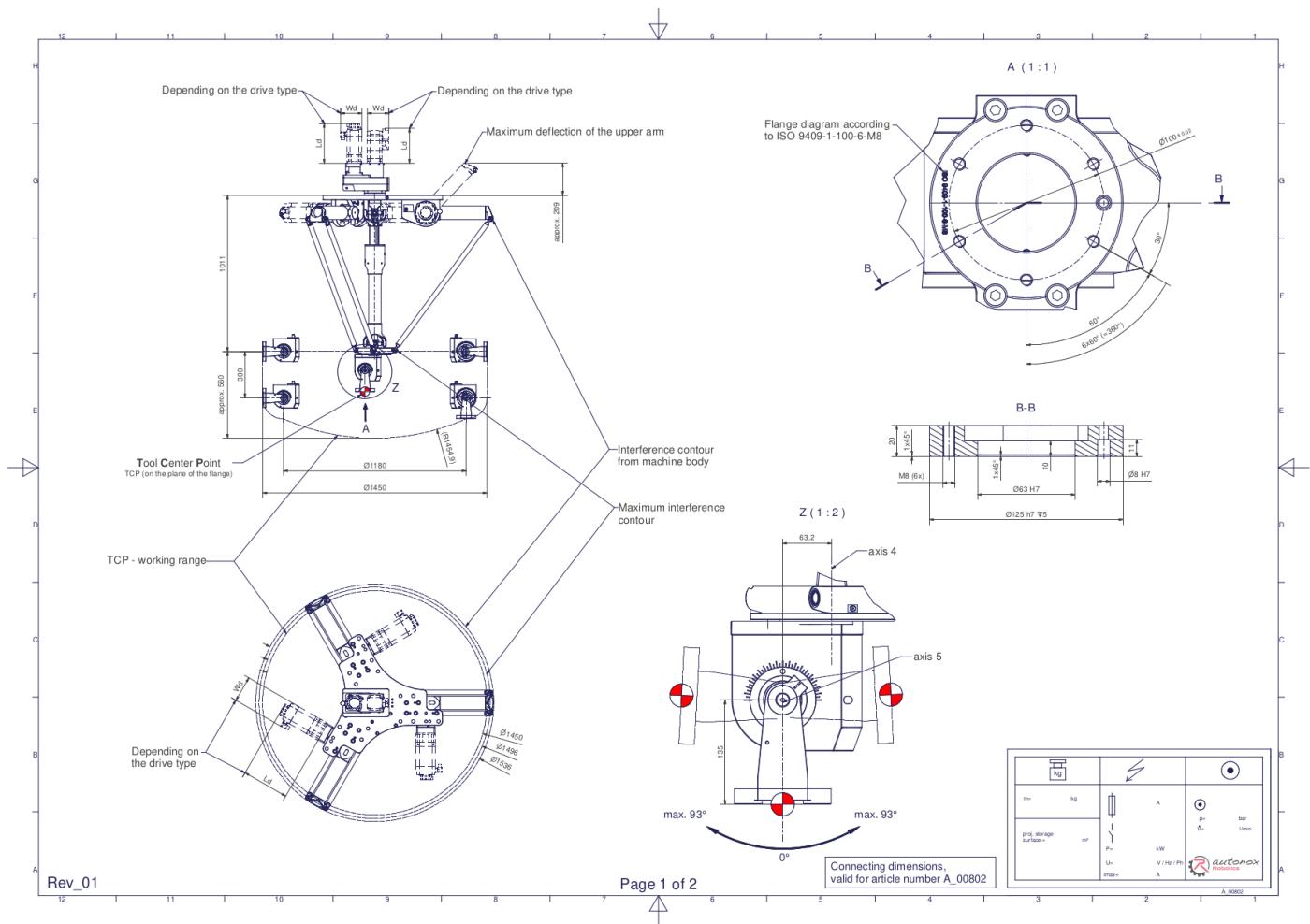
### **Beschreibung:**

Dieser Roboterbtyp 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 zwei (2) rotatorische 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:

<b>Verwendungsbereich</b>	Standard (nicht hygienisch)
<b>Kinematik</b>	Parallel
<b>Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)</b>	3
<b>Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)</b>	2
<b>Nenngewicht [kg   lbs] *</b>	6   13.2
<b>Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]</b>	1450   57.1
<b>Arbeitshöhe außen [mm   in]</b>	300   11.8
<b>Arbeitshöhe Mitte [mm   in]</b>	560   22.0
<b>Max. Drehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm   in.lbs]</b>	135   1194.9
<b>Nenndrehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm   in.lbs]</b>	135   1194.9
<b>Max. Drehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]</b>	77
<b>Nenndrehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]</b>	77
<b>Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]</b>	240   2124.2
<b>Nenndrehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]</b>	240   2124.2
<b>Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]</b>	177
<b>Nenndrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]</b>	124
<b>Lagertyp der Teleskopwelle(n)</b>	Wälzlager
<b>Lagertyp der Armgelenke</b>	Wälzlager
<b>Schmierstoffe der Lagerstellen</b>	Synthetisch
<b>Schmierstoffe der Getriebe</b>	Synthetisch
<b>Reinigung</b>	Kein Hochdruck
<b>Umgebungstemperatur [°C   °F]</b>	0 bis +40   +32 bis +104
<b>Relative Luftfeuchtigkeit [%]</b>	95 (kondensationsfrei)
<b>Einbaulage</b>	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
<b>Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg   lbs]</b>	130   286.6

- \* Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenngewicht 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_BGR00017292-U-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z	MT_BGR00018858-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF)

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