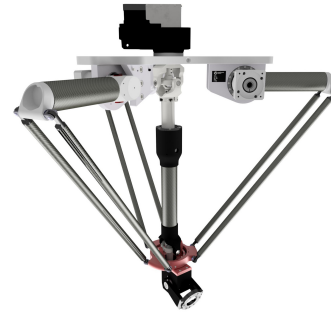


DELTA RL5-1450-6kg

Artikelnummer: A_00802

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



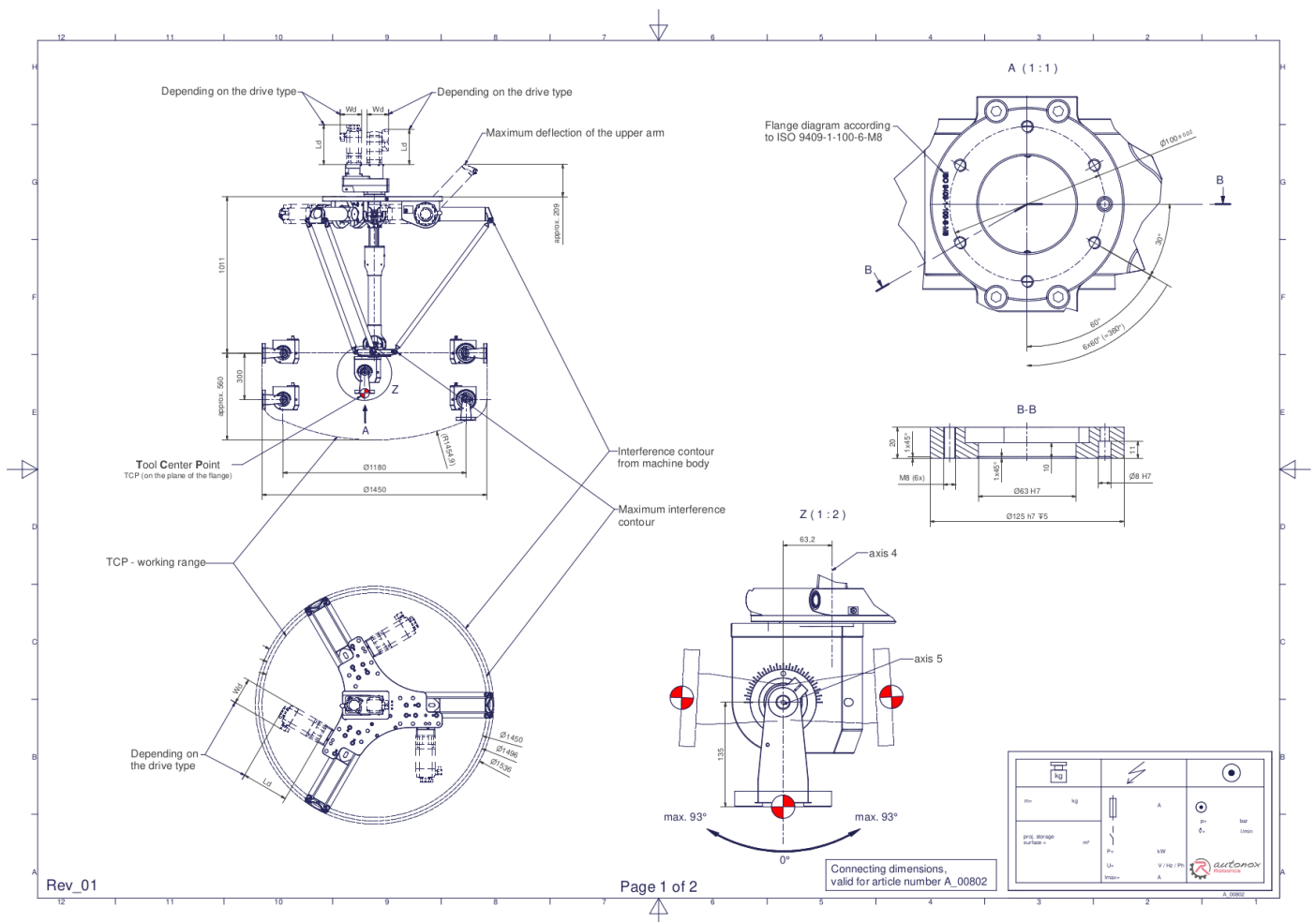
Beschreibung:

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

 © 2023 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ)	2
Nenntraglast [kg lbs] *	6 13.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1450 57.1
Arbeitshöhe außen [mm in]	300 11.8
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	560 22.0
Max. Drehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	135 1194.9
Nennmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	135 1194.9
Max. Drehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	77
Nennzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	77
Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	240 2124.2
Nennmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	240 2124.2
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	177
Nennzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	124
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Synthetisch
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch
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]	130 286.6

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