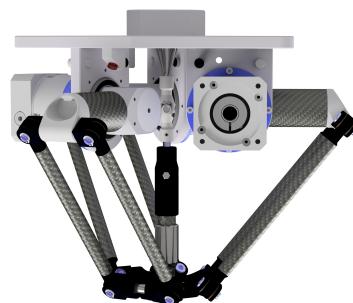


DELTA RL4-200-0,5kg

Artikelnummer: A_00807-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmittelzugelassene Schmierstoffe (FO)



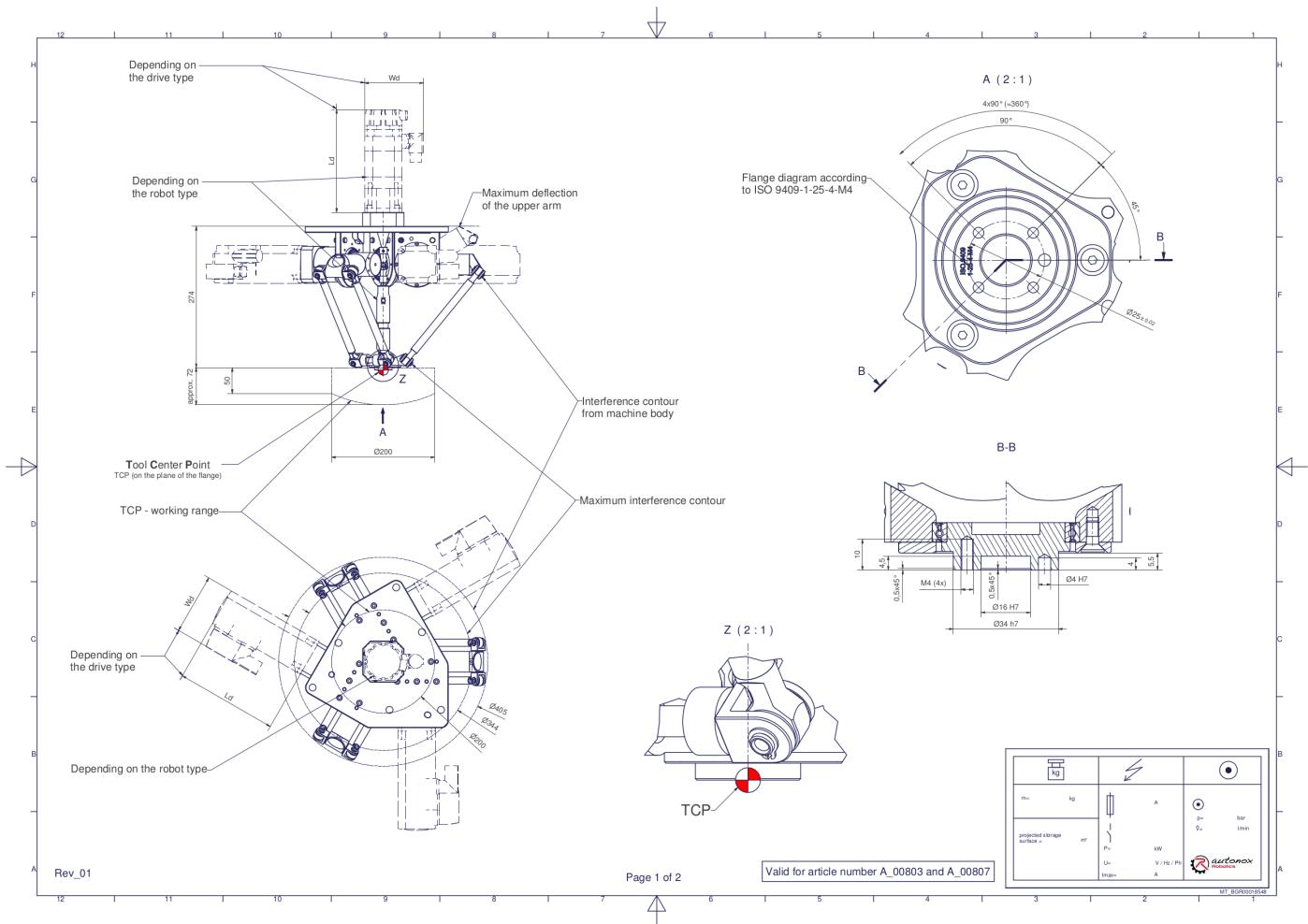
Beschreibung:

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 und einen (1) rotatorischen Freiheitsgrad(e).

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 (α, β, γ)	1
Nenngeschwindigkeit [kg lbs] *	0,5 1.1
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	200 7.9
Arbeitshöhe außen [mm in]	50 2.0
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	72 2.8
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	5,5 48.7
Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	5,5 48.7
Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	800
Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	800
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmittelzugelassen (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)

- * Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenngeschwindigkeit bezogen auf eine Nennleistung) und können in der Praxis je nach Applikation (Werkzeugdaten, Lastabstände, Reduzierung (teilweise) der Nennleistung bei Verwendung lebensmittelzugelieblicher Schmierstoffe, ...) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.