# DELTA RL4-1600-1kg

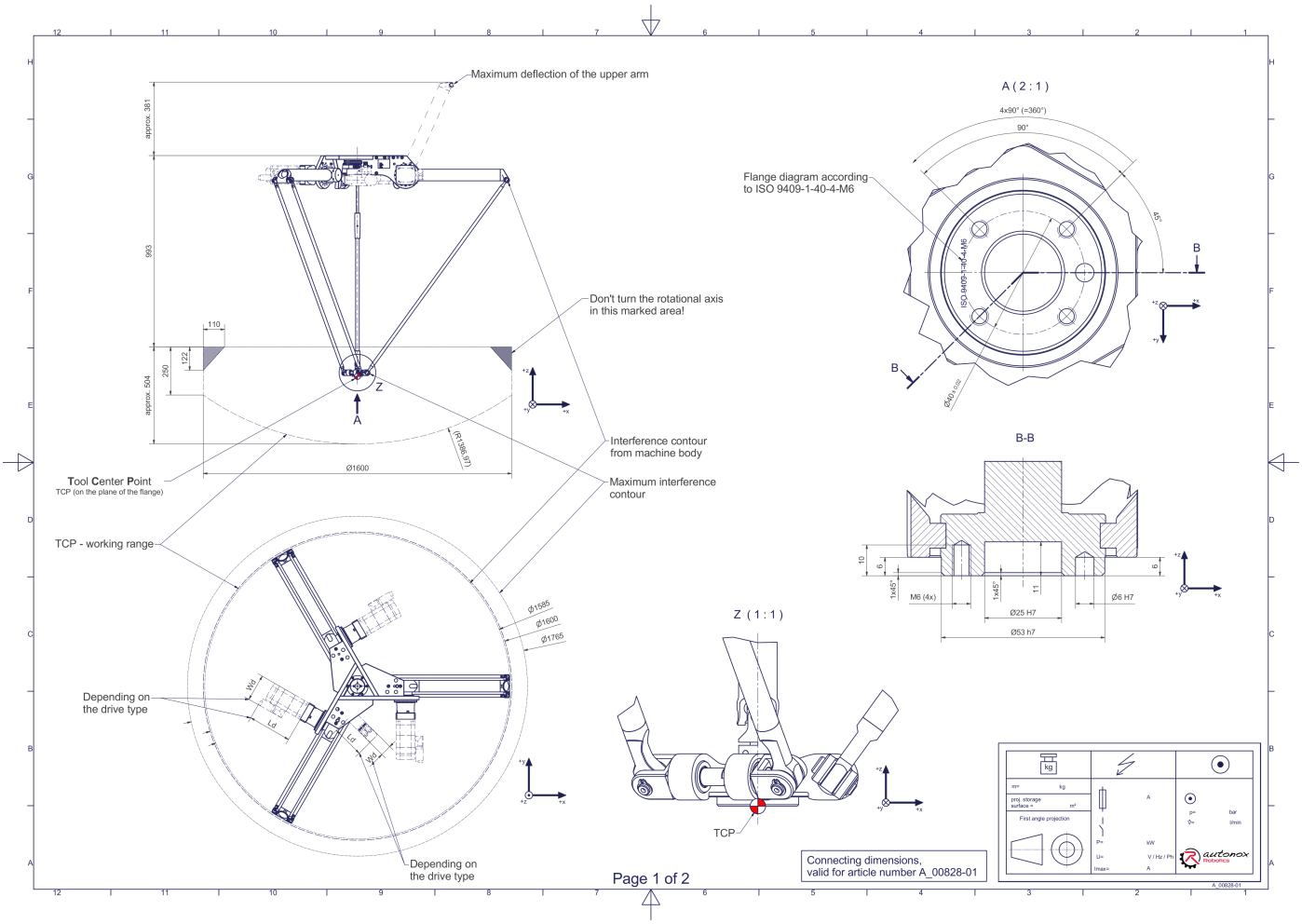
**Artikelnummer:** A_00828-01

**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, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

**Anschlussmaße:**




**Downloads:** Anschlussmaße (PDF) 3D Modell (STP) 3D Modell (PDF)

**Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.**

© 2025 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

## Technische Daten:

| | |
|---|---|
| **Verwendungsbereich** | Standard (nicht hygienisch) |
| **Kinematik** | Parallel |
| **Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)** | 3 |
| **Rotatorische Freiheitsgrade (α,ß,γ)** | 1 |
| **Nenntraglast [kg\|lbs] *** | 1 \| 2.2 |
| **Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm\|in]** | 1600 \| 63.0 |
| **Arbeitshöhe außen [mm\|in]** | 250 \| 9.8 |
| **Arbeitshöhe Mitte [mm\|in]** | 504 \| 19.8 |
| **Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm\|in.lbs]** | 7,2 \| 63.7 |
| **Nenndrehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm\|in.lbs]** | 7,2 \| 63.7 |
| **Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]** | 500 |
| **Nenndrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]** | 320 |
| **Lagertyp der Teleskopwelle(n)** | Wälzlager |
| **Lagertyp der Armgelenke** | Wälzlager |
| **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) |
| **Besonderheiten** | Alle Antriebe (Getriebe, Vorgelege, ...) befinden sich unterhalb der Kopfplatte.Vorteile: leicht zugänglich, wartungsfreundlich, kompakt |

* 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.

**Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.**

© 2025 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com