

# DELTA RL4-1600-12kg

**Artikelnummer:** A\_00830

### Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



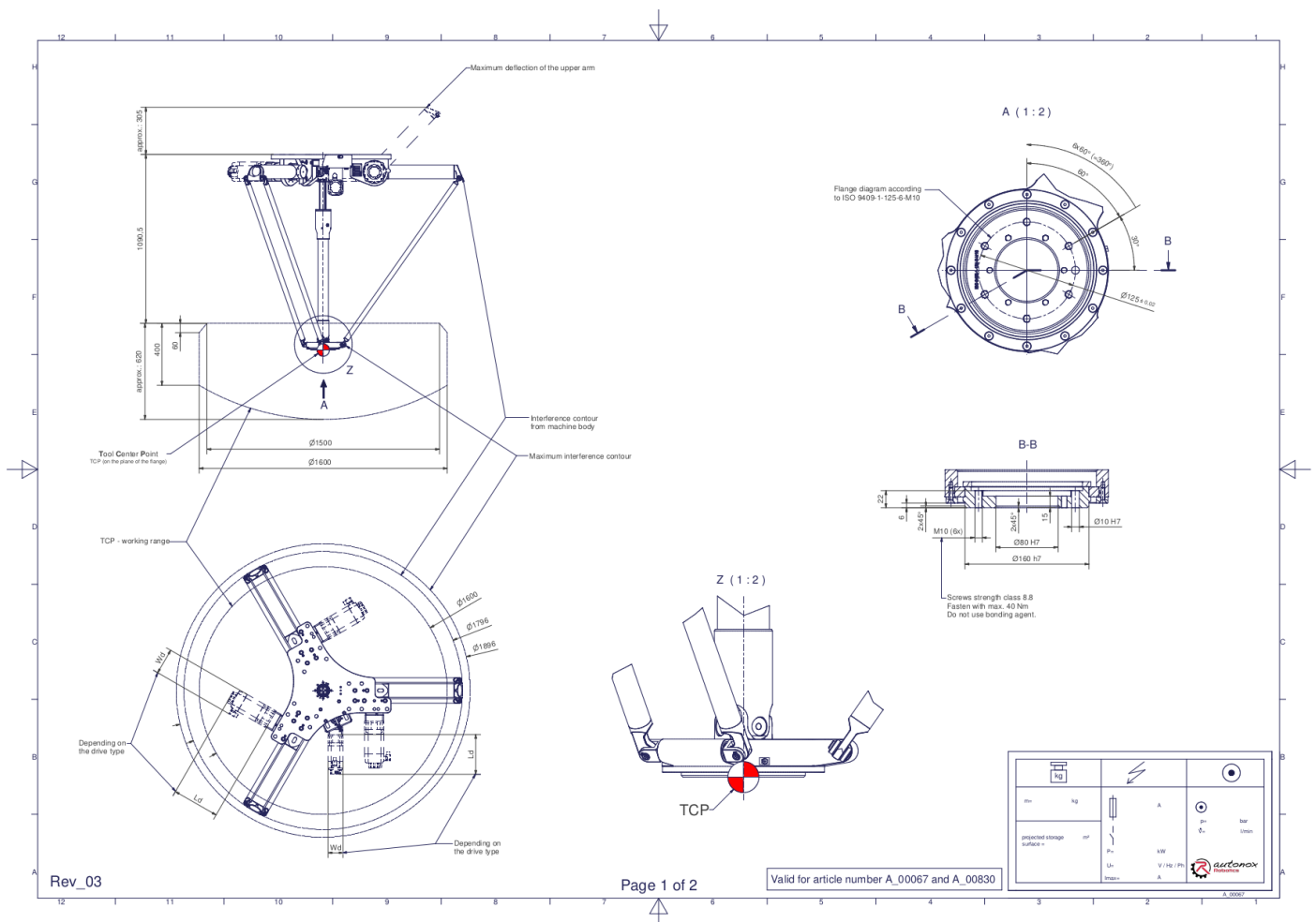
**Beschreibung:**

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](#).

## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	1
Nenntraglast [kg   lbs] *	12   26.5
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1600   63.0
Arbeitshöhe außen [mm   in]	400   15.7
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	620   24.4
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	160   1416.1
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	80   708.1
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	200
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	135
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)

\* 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.