Download-Datum: 01.11.2025 Download-Uhrzeit: 14:34 UTC

DELTA RL3-1200-12kg

Artikelnummer: A_00833.50-01-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



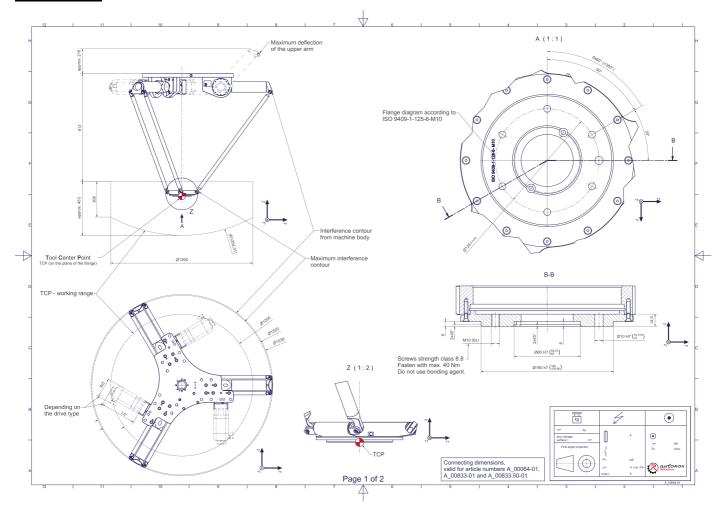
Beschreibung:

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 Freiheitsgrade.

Lieferumfang:

Robotermechanik inkl. Getriebe, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

Anschlussmaße:



<u>Downloads:</u> Anschlussmaße (PDF) <u>3D Modell (STP)</u> <u>3D Modell (PDF)</u>





Download-Datum: 01.11.2025 Download-Uhrzeit: 14:34 UTC

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)	
Kinematik	Parallel	
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3	
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	0	
Nenntraglast [kg lbs] *	12 26.5	
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1200 47.2	
Arbeitshöhe außen [mm in]	300 11.8	
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	453 17.8	
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager	
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)	
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (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)	
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	72 158.7	

^{*} 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_WST00115911-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)